

CLEAN
Type

产品系列

洁净型机器人

适合洁净室中的电子零部件、食品、医疗设备相关作业。
高度密封结构可防止粉尘并提高吸气效率，兼具高洁净度和高性能。
为洁净室中生产系统的自动化、省力化提供支持。



兼具高洁净度和高性能 单轴、直交、水平多关节机器人产品系列

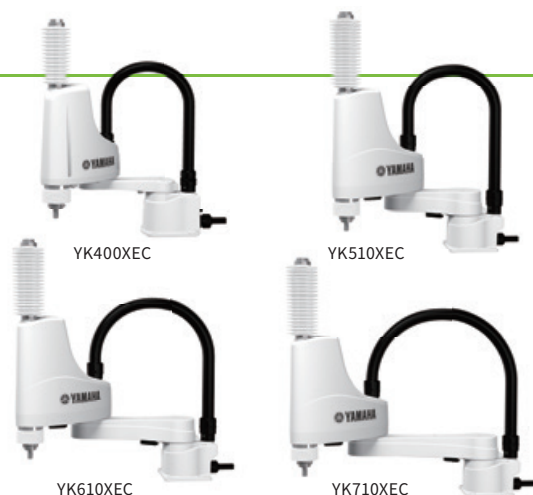
洁净型水平多关节机器人

YK-XEC 型

高性价比水平多关节机器人“YK-XE”系列的洁净型。

在保持原有性价比的同时，提供适用于精密仪器、食品、医药品、化妆品行业的洁净度。

- 机械臂长度：400~710mm
- 抽吸量：55~60Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 4 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：4~10kg



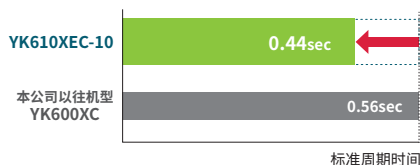
POINT 1

通过高速动作提高生产效率

通过改善机械臂结构，减轻振动和优化运动，从而缩短了标准周期时间。高速且振动较少的敏捷动作，有利于提高生产效率。

标准周期时间 **0.42 sec**※

※YK510XEC



标准周期时间

POINT 2

保持 YK-XE 规格的洁净型

在保持水平多关节机器人“YK-XE 系列”原有搬运重量和 Z 轴行程量的前提下，达成 ISO CLASS 4 的洁净度。

机械臂长度 (mm)	400		600	
机型	YK400XE	YK400XEC	YK610XE	YK610XEC
Z 轴行程 (mm)	150		200	
最大可搬运重量 (kg)	4		10	

POINT 3

实现 YK-XE 系列原有的低价格

能够以低价格引入洁净环境。



YK400XEC-4



YK510XEC-10



YK610XEC-10



YK710XEC-10

洁净型水平多关节机器人

YK-XGC/XC 型

Z 轴的花键部位使用不易发生粉尘的材质的波纹管罩封，其他运转部也完全密封。
线束完全内置，从基座背面向机器人内部抽吸，防止产生粉尘。

- 机械臂长度：180mm ～ 1000mm
- 抽吸量：30 ～ 60Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：20kg



POINT 1

上下波纹管结构，提高了洁净性能的可靠性

采用无皮带结构，因此不会产生皮带造成的粉尘。而且，YK-XGC 型改善了 Z 轴上下安装波纹管的结构，进一步提高了洁净性能的可靠性。

※YK500XC ～ YK1000XC 除外。



POINT 2

高耐久性

采用无皮带结构，因此无需担心皮带的松弛和老化[※]。而且，装在 Z 轴上的波纹管使用高耐久性材料，可确保耐久性性能。

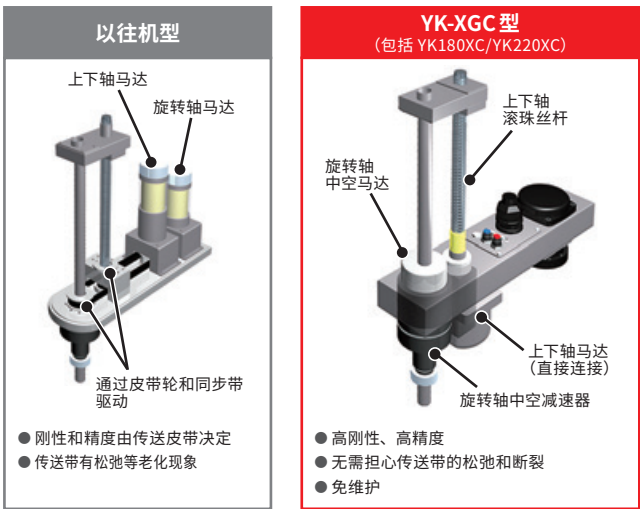
※YK500XC ～ YK1000XC 除外。

POINT 3

完全无皮带结构，提高了刚性

采用 ZR 轴直接联轴结构，实现完全无皮带结构。前端旋转轴直接连结减速器，因此 R 轴允许惯性力矩高，即使是较重的工件和偏置量较大的工件也可以高速动作。

※YK500XC ～ YK1000XC 除外。



类型	型号	机械臂长度 (mm)	最大可搬运重量 (kg)	标准周期时间 (sec)	无皮带结构
超小型	YK180XC	180	1.0	0.42	○
	YK220XC	220		0.45	○
小型	YK250XGC	250	4.0	0.50	○
	YK350XGC	350		0.52	○
	YK400XEC-4	400		0.45	-
	YK400XGC	400		0.50	○
中型	YK500XGLC	500	4.0	0.66	○
	YK500XC	500	10.0	0.53	-
	YK510XEC-10	510		0.42	-
	YK600XGLC	600	4.0	0.71	○
	YK600XC	600	10.0	0.56	-
	YK610XEC-10	610		0.44	-
大型	YK710XEC-10	710	10.0	0.49	-
	YK700XC	700	20.0	0.57	-
	YK800XC	800			-
	YK1000XC	1000		0.60	-

洁净型单轴机器人 / 洁净型无马达单轴执行器

Robonity 系列 (Advanced 机型)

单轴机器人 / 无马达单轴执行器“Robonity 系列”的无尘室规格。滑块型的 Advanced 机型，其标准为洁净型规格。备有丰富的产品阵容，广泛用于食品、医疗品、化妆品的生产工序等各种用途中。

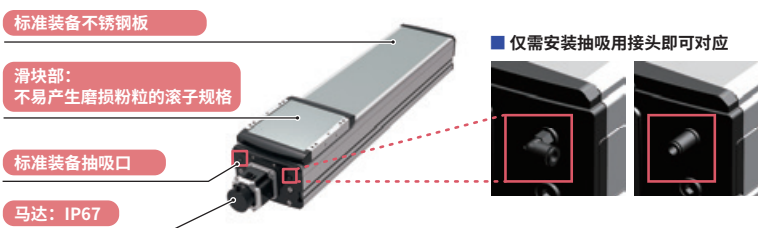
- 行程: 50~1450mm
- 抽吸量: 30~115Nℓ/min
- 洁净度: ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量: 160kg (水平使用时)



POINT

讲究的设计

1. 防尘不锈钢板: 防止润滑油溅出和混入外部异物
2. 滑块部滚子规格: 防止摩擦起尘
3. 抽吸口: 防止吸附起尘 & 防止喷吹引起异物混入



型号 型号 A: 单轴机器人 型号 L: 无马达单轴执行器	尺寸 (mm)※	导程 (mm)	最大可搬运重量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	行程 (mm)
			水平	垂直		
AGXS05/LGXS05	W48×H65	20	5	2	1333	50~800
		10	8	4	666	
		5	13	8	333	
AGXS05L/LGXS05L	W48×H65	20	12	3	1333	50~800
		10	24	6	666	
		5	32	12	333	
AGXS07/LGXS07	W70×H76.5	30	10	2	1800	50~1100
		20	25	4	1200	
		10	45	8	600	
		5	85	16	300	
AGXS10/LGXS10	W100×H99.5	30	25	4	1800	100~1250
		20	40	8	1200	
		10	80	20	600	
		5	100	30	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100~1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100~1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS16/LGXS16	W160×H130	40	45	12	2400	100~1450
		20	95	28	1200	
		10	130	55	600	
AGXS20/LGXS20	W200×H140	40	65	15	2400	100~1450
		20	130	35	1200	
		10	160	65	600	

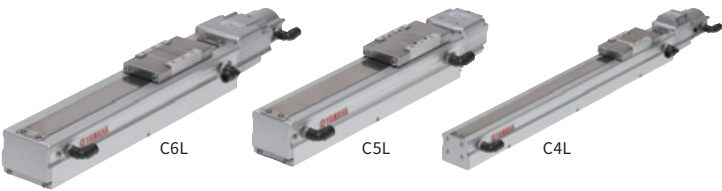
※ 尺寸约为主体截面的最大外形尺寸。

洁净型单轴机器人

FLIP-XC 型

单轴机器人“FLIP-X 系列”的无尘室规格。从轻量小巧的机型到最大搬运重量为 120kg 的大型机型，共有 14 个机型可供用户根据用途选择。标配抽吸用气路连接器，润滑油采用低粉尘润滑油，滑台面配备高耐久性不锈钢板，从而实现了高洁净度。

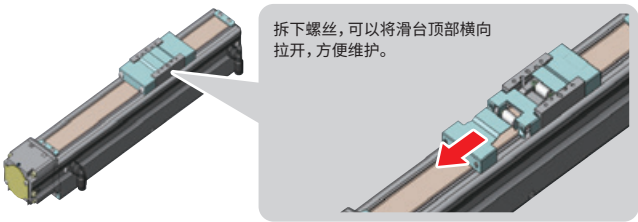
- 行程：50 ～ 2050mm
- 抽吸量：15 ～ 90Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：120kg（水平使用时）



POINT

优异的维护性

C4L ～ C6L 机型只需拆下滑块侧面的螺丝，无需卸下工具即可进行轧辊的更换。而 C8 ～ C20 机型虽然是直接联轴结构，也可以单独更换马达和滚珠丝杆。



型号	尺寸 (mm) ※	导程 (mm)	最大可搬运重量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	行程 (mm)
			水平	垂直		
C4L C4LH	W45 × H55	12	4.5	1.2	720	50 ～ 400
		6	6	2.4	360	
		2	6	7.2	120	
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50 ～ 800
		12	5	1.2	800	
		6	9	2.4	400	
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50 ～ 800
		12	12	4	800	
		6	30	8	400	
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150 ～ 800
		12	20	4	720	
		6	40	8	360	
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150 ～ 1050
		10	40	8	600	
		5	50	16	300	
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150 ～ 1050
		10	60	-	600	
		5	80	-	300	
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150 ～ 1050
		10	40	10	500	
		5	60	20	250	
C14	W136 × H96	20	30	4	1000	150 ～ 1050
		10	55	10	500	
		5	80	20	250	
C14H	W136 × H96	20	40	8	1000	150 ～ 1050
		10	80	20	500	
		5	100	30	250	
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250 ～ 1250
		10	120	35	600	
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150 ～ 2050
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250 ～ 1250
		10	-	45	500	

※ 尺寸约为主机截面的最大外形尺寸。

洁净型单轴机器人

SSC 型 (TRANSERVO)

步进马达单轴机器人“TRANSERVO 系列”的洁净室规格。使用步进马达，并通过采用新开发的矢量控制方式，在实现低价格的同时，具备与伺服马达同样的功能和性能。标配抽吸用气路连接器，润滑油采用低粉尘润滑油，滑台面配备高耐久性不锈钢板，从而实现了高洁净度。

- 行程：50 ~ 800mm
- 抽吸量：15 ~ 80Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：12kg (水平使用时)



型号	尺寸 (mm) ※	导程 (mm)	最大可搬运重量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	行程 (mm)
			水平	垂直		
SSC04	W49 × H59	12	2	1	600	50 ~ 400
		6	4	2	300	
		2	6	4	100	
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50 ~ 800
		12	6	1	600	
		6	10	2	300	
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50 ~ 800
		12	8	2	600 (水平) / 500 (垂直)	
		6	12	4	300 (水平) / 250 (垂直)	

※ 尺寸约为主机截面的最大外形尺寸。

洁净型直交机器人

XY-XC 型

“直交机器人”的洁净室机型。采用高耐久性不锈钢板，开口部设计非常小，且抽吸量小，支持 ISO CLASS 3。SXYxC 的 ZR 轴采用水平多关节机器人的高速单元，可大幅缩短周期时间。

- 抽吸量：60 ~ 90Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：20kg
- 最高速度：1000mm/sec

※ 用户接线：D-Sub 25PIN 连接器 (1 ~ 24 号已连接、25 号框架接地)

※ 用户配管：φ6 输气管 3 根



机型	型号	轴	动作范围	最高速度 (mm/sec)	最大可搬运重量 (kg)
2轴	SXYxC	X	150 ~ 1050mm	1000	20
		Y	150 ~ 650mm	1000	
3轴	SXYxC(ZSC12)	X	150 ~ 1050mm	1000	3
		Y	150 ~ 650mm	1000	
		Z	150mm	1000	
	SXYxC(ZSC6)	X	150 ~ 1050mm	1000	5
		Y	150 ~ 650mm	1000	
		Z	150mm	500	
4轴	SXYxC(ZRSC12)	X	150 ~ 1050mm	1000	3
		Y	150 ~ 650mm	1000	
		Z	150mm	1000	
		R	360°	1020°/sec	
	SXYxC(ZRSC6)	X	150 ~ 1050mm	1000	5
		Y	150 ~ 650mm	1000	
		Z	150mm	500	
		R	360°	1020°/sec	



洁净型机器人

CLEAN TYPE

CONTENTS

■ 洁净型机器人 规格一览表 ·· 516

单轴

● TRANSERVO

SSC04	519
SSC05	520
SSC05H	521

● FLIP-XC

C4L	522
C4LH	523
C5L	524
C5LH	525
C6L	526
C8	527
C8L	528
C8LH	529
C10	530
C14	531
C14H	532
C17	533
C17L	534
C20	535

直交 XY-XC

● 2轴

SXYxC	536
-------	-----

● 3轴/ZSC

SXYxC	538
-------	-----

● 4轴/ZRSC

SXYxC	540
-------	-----

水平多关节 YK-XC

YK180XC	542
YK220XC	543
YK250XGC	544
YK350XGC	546
YK400XGC	548
YK400XEC-4	550
YK500XGLC	551
YK500XC	553
YK510XEC-10	554
YK600XGLC	555
YK600XC	557
YK610XEC-10	558
YK700XC	559
YK710XEC-10	560
YK800XC	561
YK1000XC	562

线性传送模块
CMR200

单轴机器人
GX

线性传送模块
LCM100

水平多关节机器人
YK-X

单轴机器人
Robonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSERVO

直交机器人
XY-X

拾放型机器人
YP-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

单轴

直交

水平多关节

洁净型机器人 规格一览表

洁净型单轴机器人

● TRANSERVO

- 洁净度 相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
- 抽吸量 15～80 Nℓ/min

机型名称	导程 (mm)	可搬运重量 (kg)		行程 (mm) 和最高速度 (mm/sec)																刊载页
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.519
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	—	1000												933	833	733	633	P.520
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	—	1000												933	833	733	633	P.521
		8	—	600												560	500	440	380	
		—	2	500														440	380	
	6	12	—	300												280	250	220	190	
		—	4	250														220	190	

● FLIP-XC

- 洁净度 相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
- 抽吸量 20～90 Nℓ/min

机型名称	马达输出 (W)	重复定位精度 (mm)	导程 (mm)	可搬运重量 (kg)		行程 (mm) 和最高速度 (mm/sec)																										
				水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950								
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																										
			6	6	2.4	360																										
			2	6	7.2	120																										
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	—	1000																										
			12	5	1.2	800																										
			6	9	2.4	400																										
C6L	60	±0.02	20	10	—	1000																										
			12	12	4	800																										
			6	30	8	400																										
C8	100	±0.02	20	12	—			1000										900	800	700	650											
			12	20	4			720										648	540	468	432	360										
			6	40	8			360										324	270	234	216	180										
C8L	100	±0.01	20	20	4			1000											900	800	700	650	600									
			10	40	8			600											510	450	390	360	330	300								
			5	50	16			300											255	225	195	180	165	150								
C8LH	100	±0.01	20	30	—			1000											900	800	700	650	600	550								
			10	60	—			600											510	450	390	360	330	300	270							
			5	80	—			300											255	225	195	180	165	150	135							
C10	100	±0.01	20	20	4			1000												950		750		600								
			10	40	10			500												475		375		300								
			5	60	20			250												237		187		150								
C14	100	±0.01	20	30	4			1000												950		750		600								
			10	55	10			500												475		375		300								
			5	80	20			250												237		187		150								
C14H	200	±0.01	20	40	8			1000												950		750		600								
			10	80	20			500												475		375		300								
			5	100	30			250												237		187		150								
C17	400	±0.01	20	80	15					1000																		800				
			10	120	35					500																		400				
C17L	600	±0.02	50	50	10																											
C20	600	±0.01	20	120	25						1000																		800			
			10	—	45						500																	400				

																							刊载页
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	
																							C4L: P.522 C4LH: P.523
																							C5L: P.524 C5LH: P.525
																							P.526
																							P.527
																							P.528
	550	500																					
	270	240																					
	135	120																					
	500	450																					P.529
	240	210																					
	120	105																					
	600	500																					P.530
	300	250																					
	150	125																					
	600	500																					P.531
	300	250																					
	150	125																					
	600	500																					P.532
	300	250																					
	150	125																					
	800	700		600	500																		P.533
	400	350		300	250																		
				1000		1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800	P.534
	800	700		600	500																		P.535
	400	350		300	250																		

洁净型直交机器人

●XY-XC

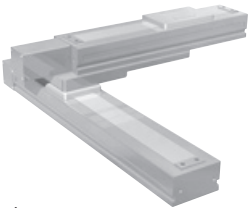
- 洁净度 相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
- 抽吸量 60～90 Nℓ/min
- 采用不锈钢板, 使开口部设计达到最小
- 使用洁净型机器人专用电缆管路



※用户配线：D-Sub 25 Pin连接器
：24 芯、0.3 sq
(1～24 号已接线、25 号框架接地)
※用户配管：φ6 空气胶管 3 根

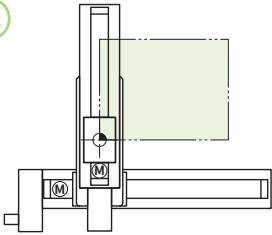
机型	机型名称	轴	动作范围	最高速度 (mm/sec)	最大可搬运重量 (kg)	刊载页
2轴	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.536
		Y	150～650 mm	1000		
3轴	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4轴	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.540
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020° /sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.540
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020° /sec		

机械臂变化机型

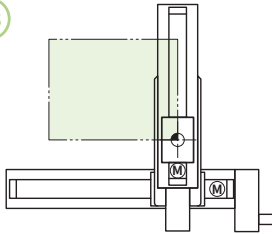


洁净室专用，
向上安装的Y轴的滑块可以动作

T1



T3



洁净型水平多关节机器人

●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

- 洁净度 YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC..... ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
YK-XEC ISO CLASS 4 (ISO14644-1)
- 抽吸量 30～60 Nℓ/min
- 线束完全内置

- 前端轴上装有波纹管



通过 2000 万次往返耐久测试

机型	机型名称	臂长 (mm) 和XY轴合成最高速度 (m/s)															标准周期 时间 (sec)	最大 可搬运重量 (kg)	R轴容许 惯性力矩 (kgm ²)	刊载页
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200				
超小型	YK180XC	3.3 m/s															0.42	1.0	0.01	P.542
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1.0	0.01	P.543
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.50	4.0	0.05	P.544
	YK350XGC	5.6 m/s															0.52	4.0	0.05	P.546
	YK400XGC	6.1 m/s															0.50	4.0	0.05	P.548
	YK400XEC-4	6.0 m/s															0.45	4.0	0.05	P.550
	YK500XGLC	5.1 m/s															0.66	4.0	0.05	P.551
中型	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10.0	0.12	P.553
	YK510XEC-10	7.8 m/s															0.42	10.0	0.42	P.554
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.71	4.0	0.05	P.555
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10.0	0.12	P.557
	YK610XEC-10	8.6 m/s															0.44	10.0	0.3	P.558
	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20.0	0.32	P.559
大型	YK710XEC-10	9.5 m/s															0.49	10.0	0.3	P.560
	YK800XC	7.3 m/s															0.57	20.0	0.32	P.561
	YK1000XC	8.0 m/s															0.60	20.0	0.32	P.562

SSC05

滑块型

●高导程：导程20

●支持CE标准

●可选择原点反马达侧



■订购型号

SSC05	S						S2				
机器人主机	导程指定	机型	制动器 ^{※1}	连接器安装方向	原点位置	行程	机器人定位器	输入输出			
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	S: 直接	N: 无制动器 B: 带制动器	RJ: 右(标准) LJ: 左	N: 标准原点 ^{※2} Z: 反马达侧	50~800 (50mm间距)	S2: TS-S2 ^{※4}	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}			
							SH	输入输出		电池	
							SH: TS-SH	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}		B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	
							SD	1			
							SD: TS-SD	I/O电缆			
								1: 1m			

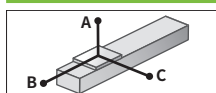
- ※1. 只有导程为12mm、6mm时, 可选择带制动器规格。
 ※2. 更改了出厂时的原点位置时, 必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
 ※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
 ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※5. 使用网关功能时请选择。

■基本规格

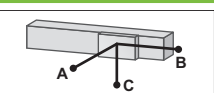
马达		42□步进马达		
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
马达最大扭矩		0.27 N・m		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※2}		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用时	—	1 kg	2 kg
最大推进力		27 N	45 N	90 N
行程		50 mm~800 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+230 mm		
	垂直使用时	行程+270 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H56 mm		
电缆长度		标准：1 m / 选配：3 m, 5 m, 10 m		
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}		
抽吸量空气	导程20 mm	导程12 mm		导程6 mm
	80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	

- ※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
 ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

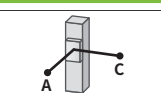
■允许突出量※



水平使用时	(单位: mm)			
	A	B	C	
导程20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
导程12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
导程6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

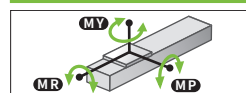


壁面安装使用时	(单位: mm)			
	A	B	C	
导程20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
导程12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
导程6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355



垂直使用时	(单位: mm)		
	A	C	
导程12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
导程6	1kg	312	312
	2kg	148	148

■容许静态力矩



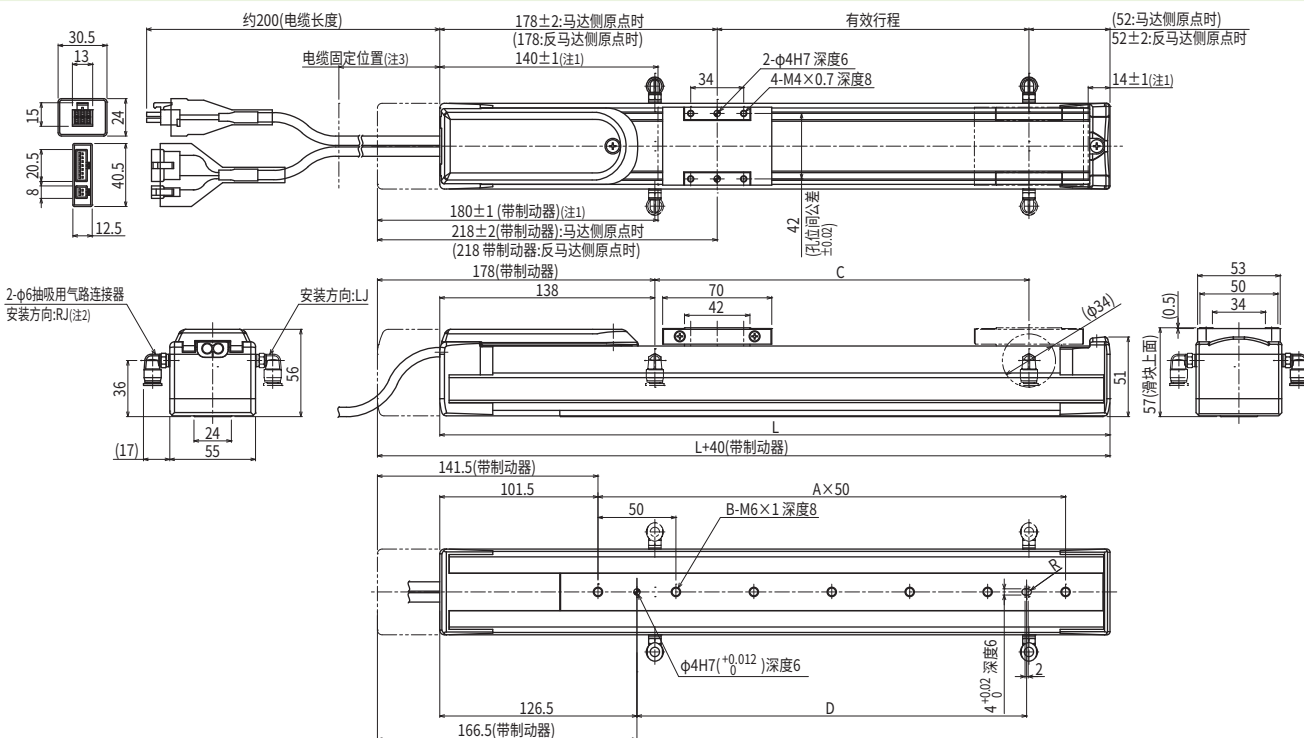
(单位: N·m)			
MY	MP	MR	
25	33	30	

■适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	坐标点跟踪/远程命令
TS-SH	
TS-SD	脉冲列

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离(计算寿命时的行程为600 mm)。

SSC05



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
重量(kg) ^{※5}	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
各行程																
导程20	1000															
导程12	600															
导程6	300															
最高速度 ^{※6}																
导程20	933															
导程12	560															
导程6	280															

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
 本图纸为连接器安装方向在RJ(标准)侧的视图。
 注3. 请在距离主机端面的100mm以内, 用扎带等固定电缆, 避免向电缆施加负载。
 注4. 电缆最小弯曲半径为R30。
 注5. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。
 注6. 行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

SSC05H

滑块型

●高导程：导程20 ●支持CE标准 ●可选择原点反马达侧

订购型号

SSC05H

S

机器人主机	导程指定	机型	制动器 ^{※1}	连接器安装方向	原点位置	行程	电缆长度 ^{※3}
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	S: 直接	N: 无制动器 B: 带制动器	RJ: 右(标准) LJ: 左	N: 标准原点 ^{※2} Z: 反马达侧	50~800 (50mm间距)	1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

S2	输入输出
机器人定位器 S2: TS-S2 ^{※4}	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}

SH	输入输出	电池
机器人定位器 SH: TS-SH	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)

SD	1
机器人驱动器 SD: TS-SD	I/O电缆 L: 1m

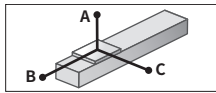
- ※1. 只有导程为12mm、6mm时, 可选择带制动器规格。
 ※2. 更改了出厂时的原点位置时, 必须调整机器人参照量。详情请参阅产品手册。
 ※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
 ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※5. 使用网关功能时请选择。

基本规格

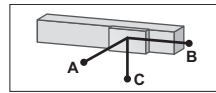
马达	42□步进马达
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12
马达最大扭矩	0.47 N·m
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	水平使用时 1000 mm/sec 垂直使用时 — 500 mm/sec 250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 6 kg 8 kg 12 kg 垂直使用时 — 2 kg 4 kg
最大推进力	36 N 60 N 120 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+286 mm 垂直使用时 行程+306 mm
主机截面最大外形	W55 mm × H56 mm
电缆长度	标准: 1 m / 选配: 3 m, 5 m, 10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	导程20 mm 导程12 mm 导程6 mm 80 Nℓ/min 50 Nℓ/min 30 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
 ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

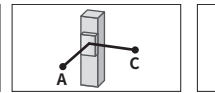
允许突出量[※]



水平使用时	单位: mm	A	B	C
导程20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
导程12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
导程6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

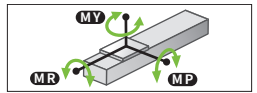


壁面安装使用时	单位: mm	A	B	C
导程20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
导程12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
导程6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338



垂直使用时	单位: mm	A	C
导程12	1kg	458	459
	2kg	224	224
导程6	2kg	244	245
	4kg	113	113

容许静态力矩



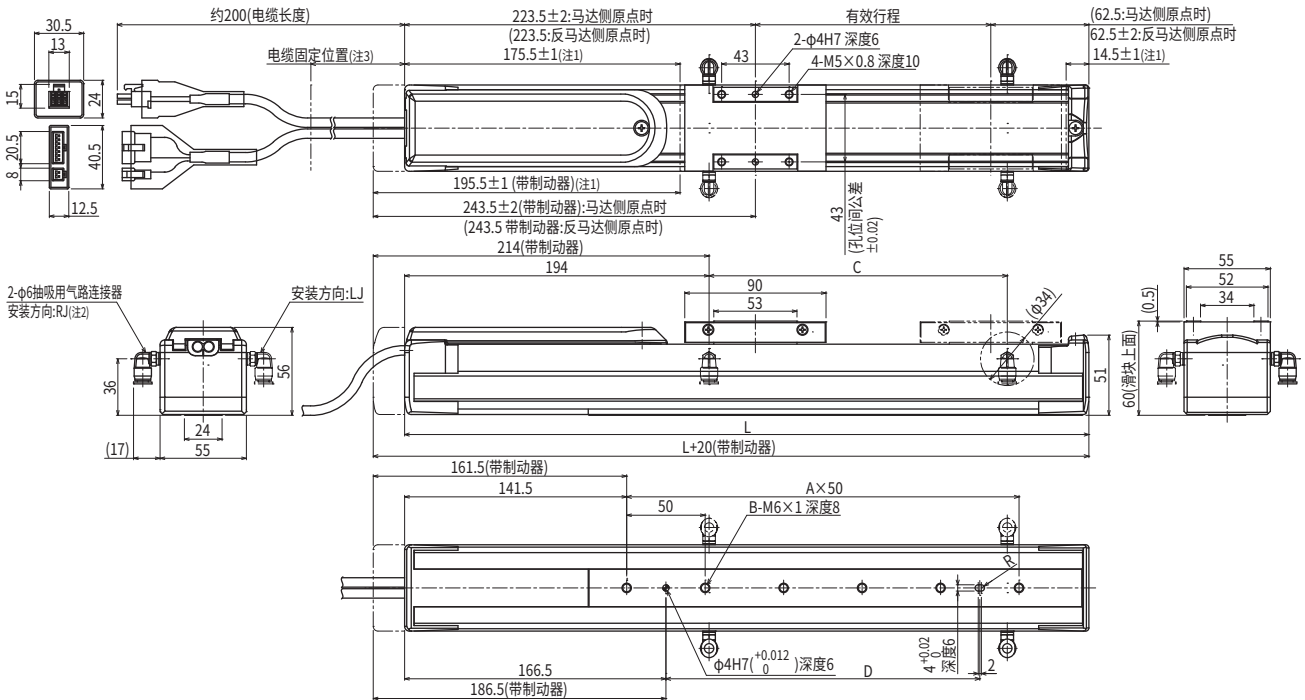
MY	MP	MR
32	38	34

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	坐标点跟踪/远程命令
TS-SH	坐标点跟踪/远程命令
TS-SD	脉冲列

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离(计算寿命时的行程为600 mm)。

SSC05H



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
重量(kg) ^{※5}	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
各行程最高速度 ^{※6} (mm/sec)	导程20	1000														
	导程12(水平)	600														
	导程12(垂直)	500														
	导程6(水平)	300														
	导程6(垂直)	250														

- 注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
 注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
 注3. 请在距离主机端面的100mm以内, 用扎带等固定电缆, 避免向电缆施加负载。
 注4. 电缆最小弯曲半径为R30。
 注5. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。
 注6. 行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

适用控制器

TS-S2 ▶ 594

TS-SH ▶ 594

TS-SD ▶ 604

C4L

- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器24V规格



■ 订购型号

C4L						ERCD	
机器人主机	导程指定	制动器	连接器安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度 ^{※1}	I/O连接器规格
	12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	LJ: 左(标准) RJ: 右	无: 标准 Z: 反马达侧	50~400 (50mm间距)	1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	CN1: I/O扁平电缆1m(标准) CN2: 双绞线2m(脉冲列规格)

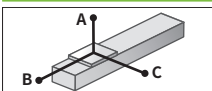
※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。

■ 基本规格

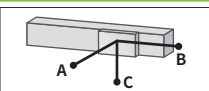
马达输出 AC	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ8
滚珠丝杆导程	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	720 mm/sec 360 mm/sec 120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 4.5 kg 6 kg 6 kg 垂直使用时 1.2 kg 2.4 kg 7.2 kg
额定推力	32 N 64 N 153 N
行程	50 mm~400 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+205 mm 垂直使用时 行程+243 mm
主机截面最大外形	W45 mm × H55 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 1 m, 5 m, 10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}
抽吸量空气 ^{※3}	50 Nℓ/min 30 Nℓ/min 15 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 使用抽吸风机时。
※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■ 允许突出量[※]

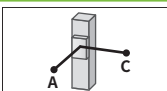


水平使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程12	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
导程6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
导程2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66



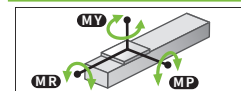
壁面安装使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程12	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
导程6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
导程2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为300 mm。



垂直使用时	(单位: mm)	A	C
导程12	1.2kg	121	122
导程6	2.4kg	52	54
导程2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

■ 容许静态力矩

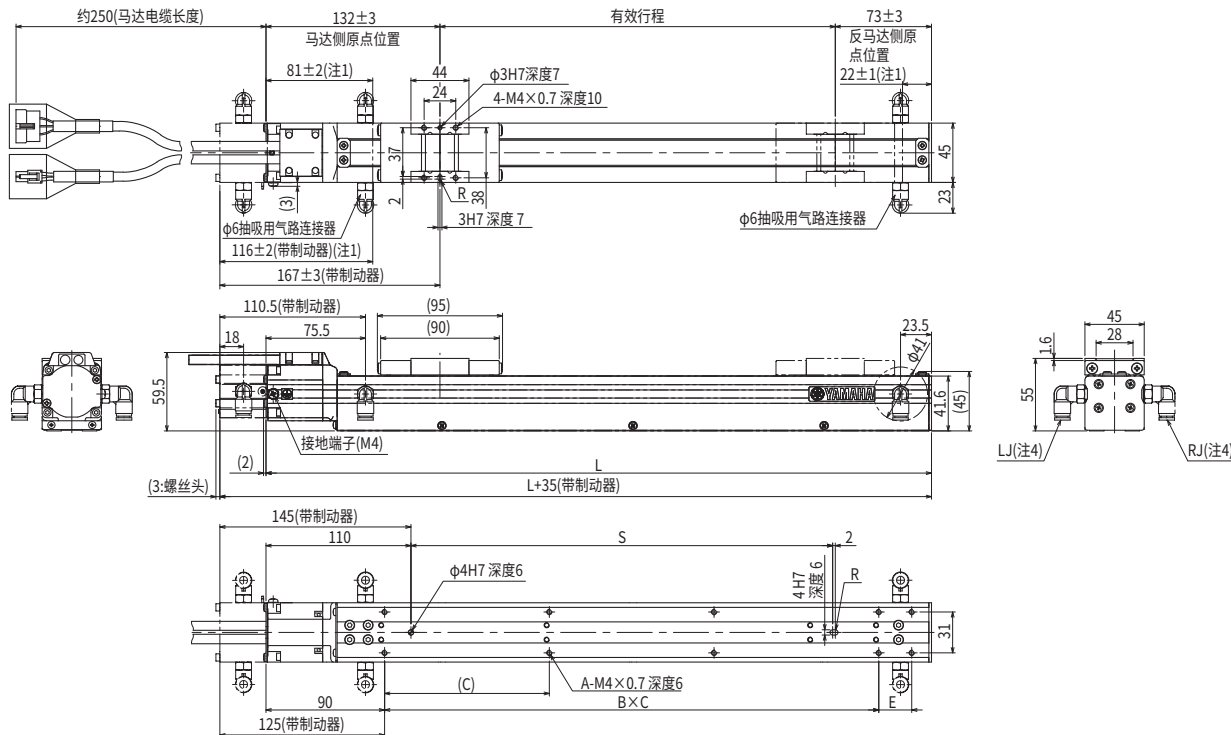


(单位: N·m)	MY	MP	MR
	15	19	18

■ 适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列 程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

C4L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
主机重量 (kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程	导程12	720						
最高速度	导程6	360						
(mm/sec)	导程2	120						

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准。)
注5. C4L与C4LH的外形图相同。

C4LH

- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器100V/200V规格



订购型号

C4LH

机器人主机

导程指定

12: 12mm
6: 6mm
2: 2mm

制动器

空白: 无制动器
BK: 带制动器

连接安装方向

LJ: 左(标准)
RJ: 右

原点位置变更

无: 标准
Z: 反马达侧

行程

50~400
(50mm间距)

电缆长度^{※1}

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m
3K/5K/10K
(耐弯曲)

TSX

定位器^{※2}

TS-X

驱动器

电源电压/马达功率
105: 100V/100W以下
205: 200V/100W以下

TS显示屏

空白: 无
L: 配LCD

输入输出

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
EP: EtherNet/IP™
PT: PROFINET
GW: 无I/O板^{※3}

电池

B: 有(绝对式规格)
N: 无(增量式规格)

SR1-X

控制器

05

驱动器: 马达功率

05: 100W以下

支持CE标准

空白: 标准
E: CE规格

输入输出

N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
PB: PROFIBUS

电池

B: 有(绝对式规格)
N: 无(增量式规格)

RDV-X

机器人驱动器

2

电源电压

2: AC200V

05

驱动器: 马达功率

05: 100W以下

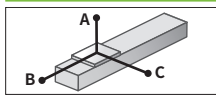
- ※1. 标准机器人电缆为固定用电线(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
- ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
- ※3. 使用网关功能时请选择。

基本规格

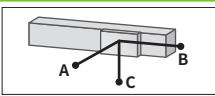
马达输出 AC	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ8
滚珠丝杆导程	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	720 mm/sec 360 mm/sec 120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 4.5 kg 6 kg 6 kg 垂直使用时 1.2 kg 2.4 kg 7.2 kg
额定推力	32 N 64 N 153 N
行程	50 mm~400 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+205 mm 垂直使用时 行程+243 mm
主机截面最大外形	W45 mm × H55 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m, 10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}
抽吸量空气 ^{※3}	50 Nℓ/min 30 Nℓ/min 15 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 使用抽吸风机时。
- ※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

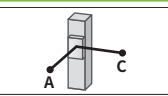
允许突出量[※]



水平使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程12	2kg 339	90	174
导程6	4.5kg 169	37	72
导程3	3kg 352	58	133
导程2	6kg 234	27	62
导程1	3kg 1105	59	142
导程0.5	6kg 520	27	66



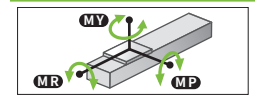
壁面安装使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程12	2kg 136	72	295
导程6	4.5kg 44	20	111
导程3	3kg 101	41	254
导程2	6kg 27	10	127
导程1	3kg 110	41	805
导程0.5	6kg 28	10	290



垂直使用时 (单位:mm)	A	C
导程12	1.2kg 118	118
导程6	2.4kg 52	54
导程3	3kg 38	39
导程2	7.2kg 0	0

- ※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
- ※ 计算寿命时的行程为300 mm。

容许静态力矩

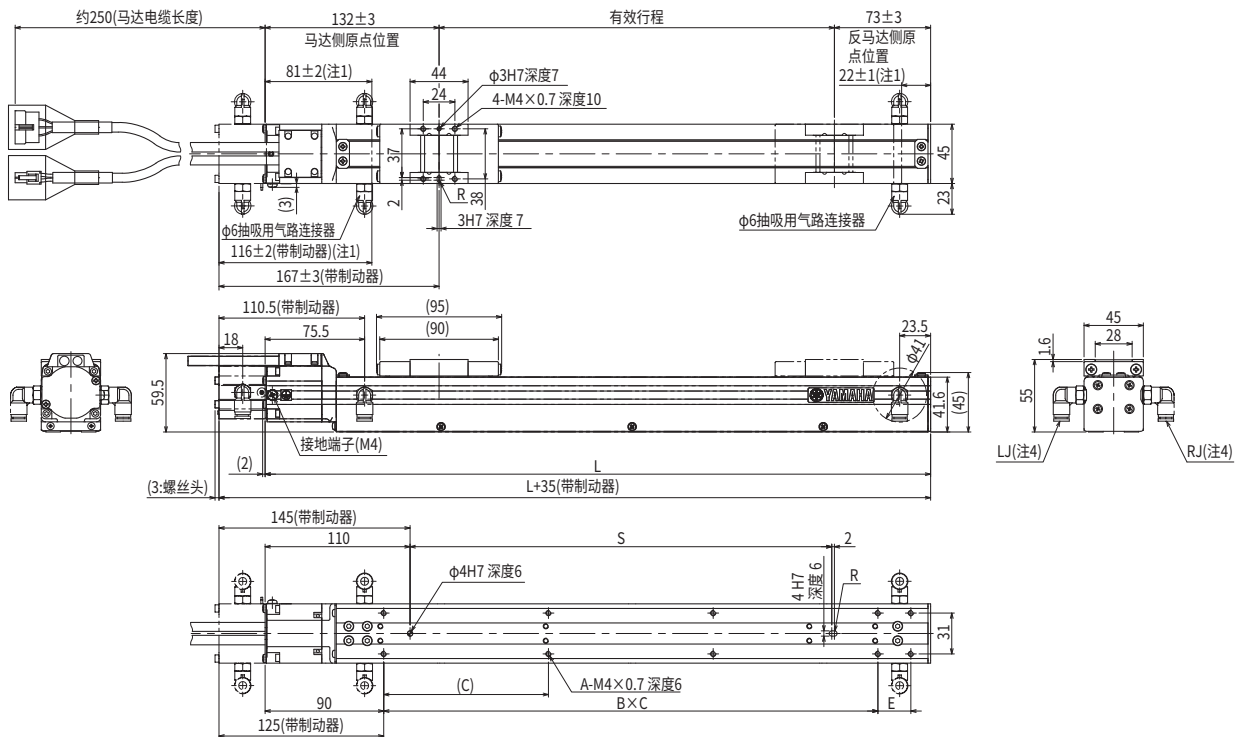


容许静态力矩 (单位:N·m)	MY	MP	MR
	15	19	18

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令
RCX320	坐标点跟踪/远程命令
RCX340	坐标点跟踪/远程命令
TS-X105	坐标点跟踪/远程命令
TS-X205	远程命令
RDV-X205	脉冲列

C4LH



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
主机重量(kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程导程	12	6	2	2	2	2	2	2
最高速度(mm/sec)	720	360	120	120	120	120	120	120

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
- 注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准。)
- 注5. C4L与C4LH的外形图相同。

适用控制器

SR1-X ▶ 620

TS-X ▶ 594

RDV-X ▶ 608

C5L

●高导程：导程20

●可选择原点反马达侧

●适用控制器24V规格



■订购型号

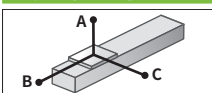
C5L						ERCD	
机器人主机	导程指定	制动器 ^{※1}	连接臂安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度 ^{※2}	I/O连接器规格
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	LJ: 左(标准) RJ: 右	无: 标准 Z: 反马达侧	50~800 (50mm间距)	1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	CN1: I/O扁平电缆1m (标准) CN2: 双绞线2m (脉冲列规格)

※1. 导程为20mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。
 ※2. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
 详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。

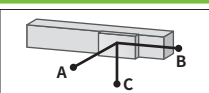
■基本规格

马达输出 AC	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度	1000 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用时 — 1.2 kg 2.4 kg
额定推力	19 N 32 N 64 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+201.5 mm 垂直使用时 行程+239.5 mm
主机截面最大外形	W55 mm × H65 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 1 m, 5 m, 10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}
抽吸量空气 ^{※3}	80 Nℓ/min 50 Nℓ/min 30 Nℓ/min

※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 使用抽吸风机时。
 ※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

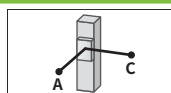
■允许突出量[※]

水平使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
导程 12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
导程 6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89



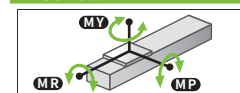
壁面安装使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
导程 12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
导程 6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
 ※ 计算寿命时的行程为600 mm。



垂直使用时	(单位: mm)	A	C
导程 12	1.2kg	246	245
导程 6	2.4kg	110	110

■容许静态力矩

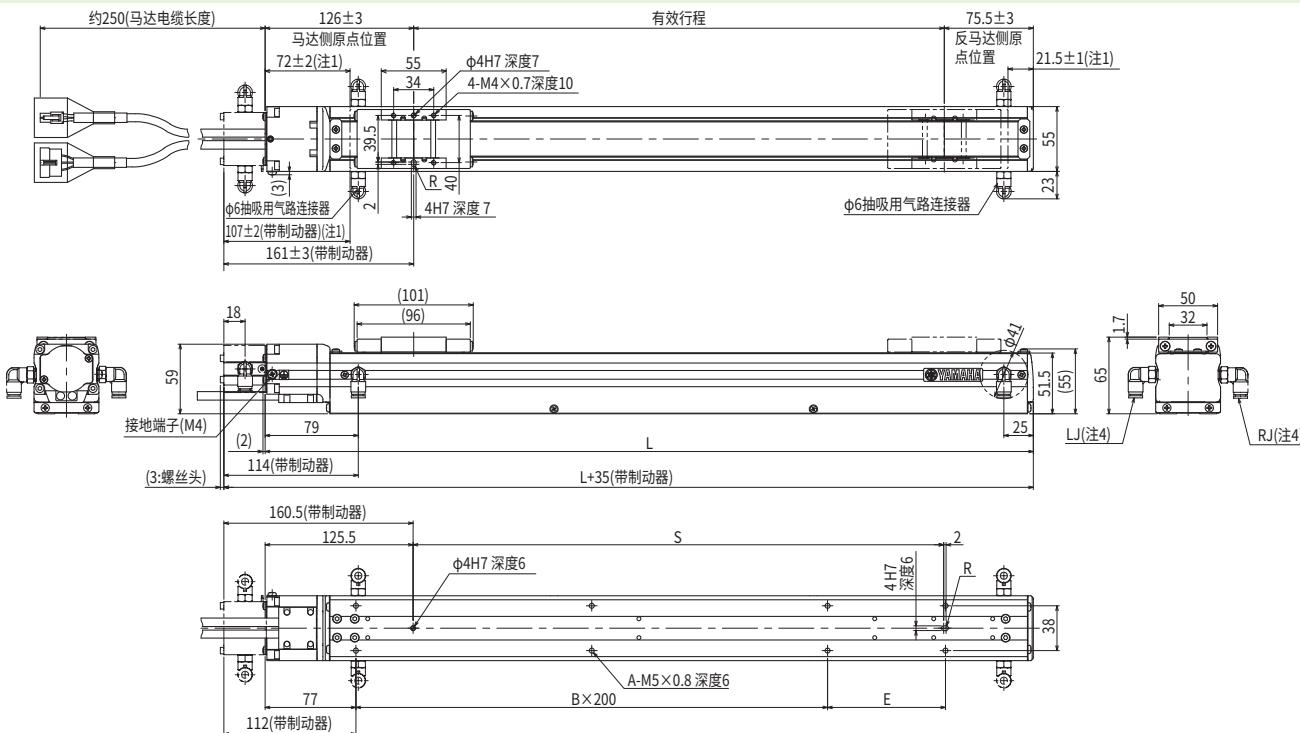


(单位: N·m)	MY	MP	MR
	30	34	40

■适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列 程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

C5L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
主机重量(kg) ^{※3}	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
各行程速度设定	导程 20	1000														
最高速度 ^{※5}	导程 12	800														
	导程 6	400														
速度设定		—														
		90%														
		80%														
		70%														
		60%														
		55%														

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
 注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.2kg。
 注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准。)
 注5. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 下调动作速度。
 注6. C5L与C5LH的外形图相同。

C5LH

- 高导程：导程20
- 可选择原点反马达侧

● 适用控制器100V/200V规格



订购型号

C5LH

机器人主机

导程指定

20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm

制动器^{※1}

空白: 无制动器
BK: 带制动器

连接器安装方向

LJ: 左(标准)
RJ: 右

原点位置变更

无: 标准
Z: 反马达侧

行程

50~800
(50mm间距)

电缆长度^{※2}

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m
3K/5K/10K
(耐弯曲)

TSX

定位器^{※3}

TS-X

驱动器

电源电压/马达功率
105: 100V/100W以下
205: 200V/100W以下

TS显示屏

空白: 无
L: 配LCD

输入输出

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
EP: EtherNet/IP™
PT: PROFINET
GW: 无I/O板^{※4}

电池

B: 有(绝对式规格)
N: 无(增量式规格)

SR1-X

控制器

05

驱动器: 马达功率

05: 100W以下

支持CE标准

空白: 标准
E: CE规格

输入输出

N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
PB: PROFIBUS

电池

B: 有(绝对式规格)
N: 无(增量式规格)

RDV-X

机器人驱动器

2

电源电压

2: AC200V

05

驱动器: 马达功率

05: 100W以下

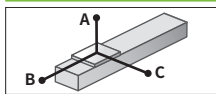
- ※1. 导程为20mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。
- ※2. 标准机器人电缆为固定用电线(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
- ※4. 使用网关功能时请选择。

基本规格

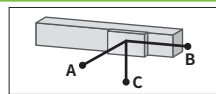
马达输出 AC	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度	1000 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用时 — 1.2 kg 2.4 kg
额定推力	19 N 32 N 64 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+201.5 mm 垂直使用时 行程+239.5 mm
主机截面最大外形	W55 mm × H65 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}
抽吸量空气 ^{※3}	80 Nℓ/min 50 Nℓ/min 30 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 使用抽吸风机时。
- ※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

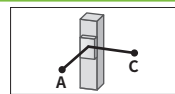
允许突出量[※]



水平使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程20	1099	324	645
导程12	488	104	241
导程6	916	159	398
导程20	1099	324	645
导程12	488	104	241
导程6	916	159	398

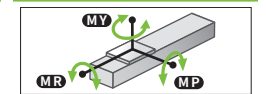


壁面安装使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程20	602	303	950
导程12	197	87	432
导程6	347	141	800
导程20	602	303	950
导程12	197	87	432
导程6	347	141	800



垂直使用时 (单位:mm)	A	C
导程12	1.2kg	240
导程6	2.4kg	109

容许静态矩

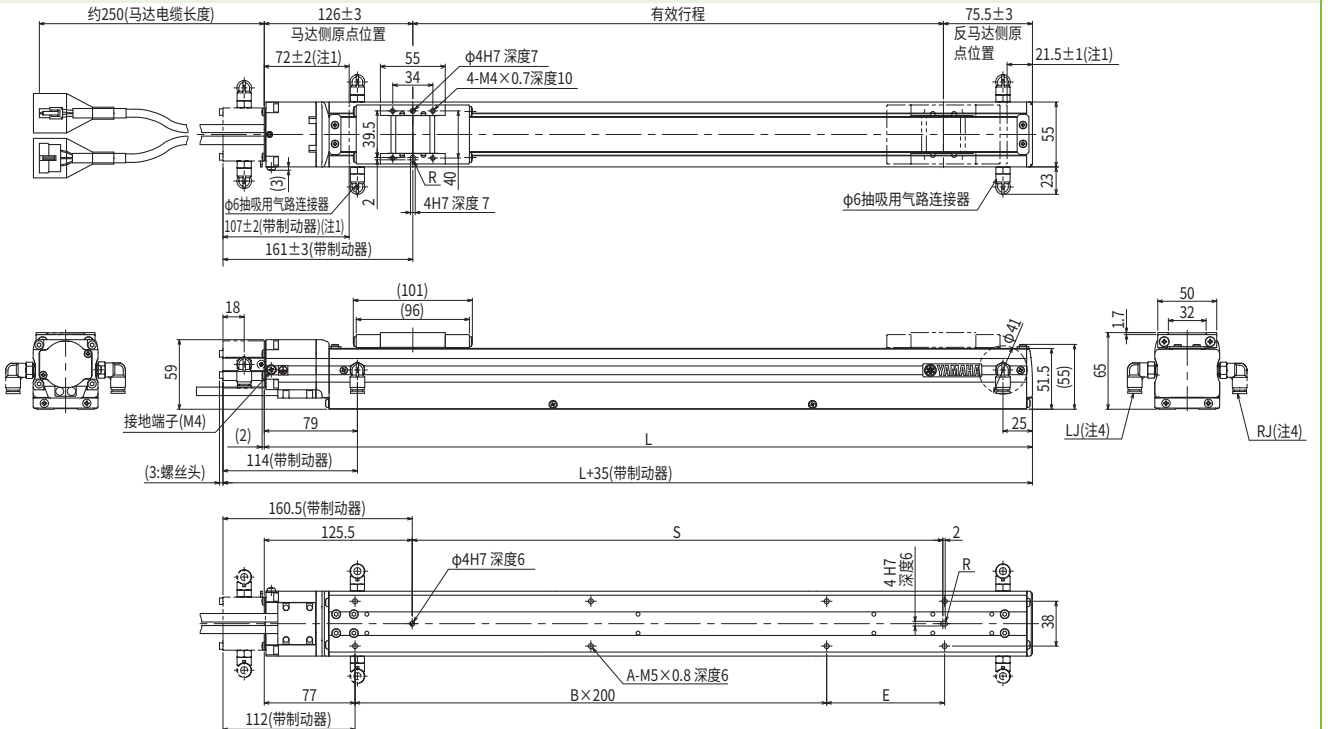


容许静态矩 (单位:N·m)	MY	MP	MR
	30	34	40

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/坐标点跟踪/远程命令/联机指令
RCX320	
RCX340	
TS-X105	坐标点跟踪/远程命令
TS-X205	
RDV-X05	脉冲列

C5LH



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
主机重量(kg) ^{※3}	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
各行程速度设定	导程20	1000														
最高速度 ^{※5}	导程12	800														
速度设定	导程6	400														
	速度设定	—														
		80%														

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.2kg。
- 注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准。)
- 注5. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 下调动作速度。
- 注6. C5L与C5LH的外形图相同。

适用控制器

SR1-X ▶ 620

TS-X ▶ 594

RDV-X ▶ 608

C6L

- 高导程：导程20
- 可选择原点反马达侧



■ 订购型号

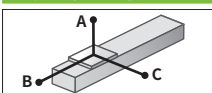
C6L						TSX				
机器人主机	导程指定 ^{※1}	制动器 ^{※1}	连接器安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度 ^{※2}	定位器 ^{※3}	驱动器	TS显示屏	输入输出
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	LJ: 左(标准) RJ: 右	无: 标准 Z: 反马达侧	50~800 (50mm间距)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	TS-X	电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	空白: 无 L: 配LCD	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无/O板 ^{※4}
										电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
SR1-X						05				
控制器	驱动器: 马达功率	支持CE标准	输入输出	电池						
	05: 100W以下	空白: 标准 E: CE规格	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)						
RDV-X						2 05 RBR1				
机器人驱动器	电源电压	驱动器: 马达功率	再生装置							
	2: AC200V	05: 100W以下								

- ※1. 导程为20mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。
 ※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
 详情请参阅P.694的机器人电缆一览。
 ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※4. 使用网关功能时请选择。

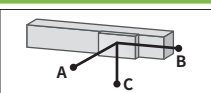
■ 基本规格

马达输出 AC		60 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用时	—	4 kg	8 kg
额定推力		51 N	85 N	170 N
行程		50 mm~800 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+247.5 mm		
	垂直使用时	行程+285.5 mm		
主机截面最大外形		W65 mm × H65 mm		
电缆长度		标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m		
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ※2		
抽吸量空气※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

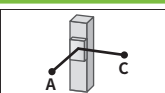
- ※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 使用抽吸风机时。
 ※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■ 允许突出量[※]

水平使用时 (单位: mm)			
	A	B	C
导程 20	2kg 433	192	295
	6kg 145	59	104
	10kg 110	33	75
导程 12	3kg 622	125	336
	8kg 271	41	121
	12kg 214	24	76
导程 6	5kg 692	73	236
	10kg 372	33	109
	30kg 157	0	25

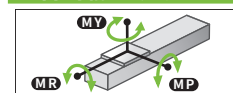


壁面安装使用时 (单位: mm)			
	A	B	C
导程 20	2kg 300	174	365
	6kg 83	44	105
	10kg 43	18	71
导程 12	3kg 291	96	317
	8kg 87	13	110
	12kg 41	0	126
导程 6	5kg 202	45	237
	10kg 70	5	97
	30kg 0	0	0



垂直使用时 (单位: mm)			
	A	C	
导程 12	1kg 353	351	
	2kg 163	164	
	4kg 68	70	
导程 6	2kg 169	170	
	4kg 71	73	
	8kg 21	24	

■ 容许静态力矩

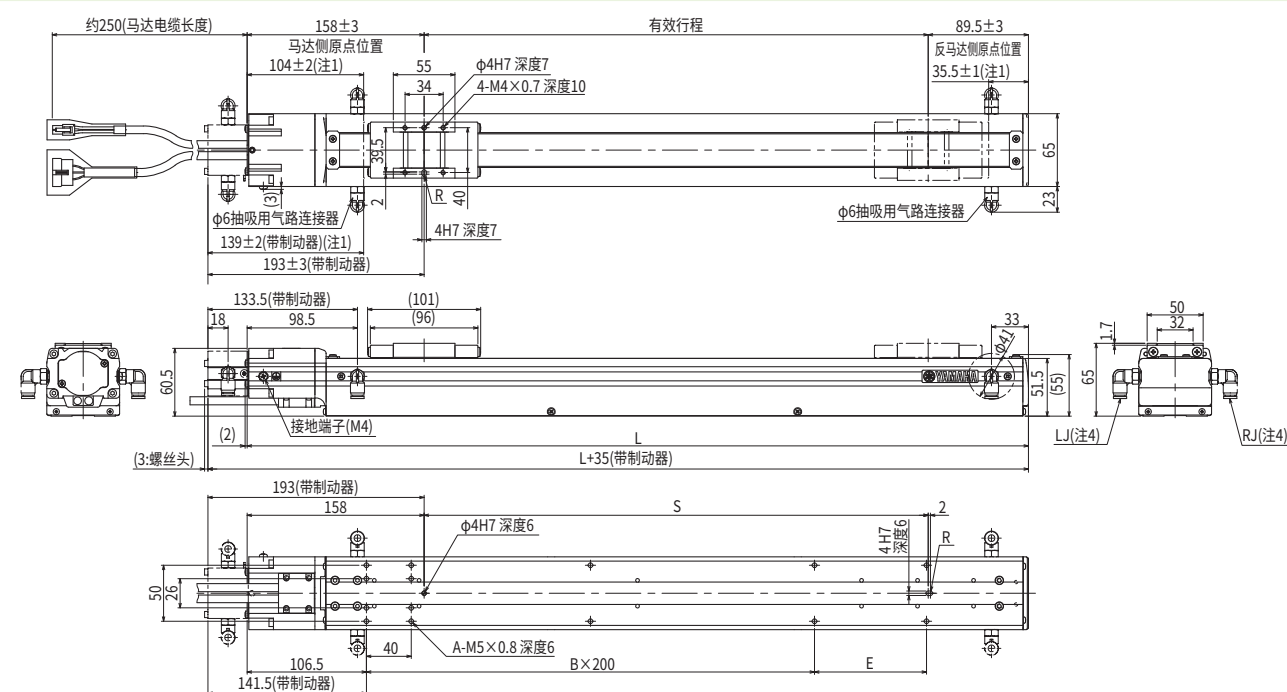


(单位: N·m)		
MY	MP	MR
35	40	50

■ 适用控制器

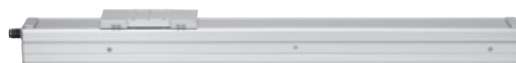
控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	程序/ 坐标跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105 TS-X205	坐标点跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C6L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
主机重量 (kg) ^{※3}	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
各行程速度设定	1000															
最高速度 ^{※5}	—															
导程 20	—															
导程 12	800															
导程 6	400															
速度设定	—															
	85%															

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
 注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
 注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准)。
 注5. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 下调动作速度。



订购型号

C8					TSX				
机器人主机	导程指定 ^{※1}	制动器 ^{※1}	选配件	行程	定位器 ^{※3}	驱动器	TS显示屏	输入输出	电池
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	原点位置: 无: 标准 变更 Z: 反马达侧	150~800 (50mm间距)	TS-X	电源电压/马达功率 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※4}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
					SR1-X	05			
					控制器	驱动器: 马达功率 05: 100W以下	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
					RDV-X	2	05		RBR1
					机器人驱动器	电源电压 2: AC200V	驱动器: 马达功率 05: 100W以下		再生装置

※1. 导程为20mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。

※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。

※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。

※4. 使用网关功能时请选择。

基本规格

马达输出 AC	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用时 — 4 kg 8 kg
额定推力	84 N 141 N 283 N
行程	150 mm~800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+320 mm 垂直使用时 行程+355 mm
主机截面最大外形	W80 mm × H75 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

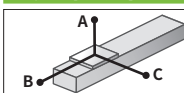
※1. 单方向的重复定位精度。

※2. 行程超过600 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

※3. 1cf单位(0.1μm基准)。使用抽吸风机时。

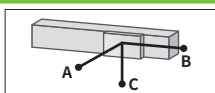
※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

允许突出量[※]



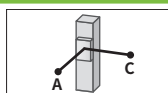
水平使用时 (单位: mm)

导程	A	B	C
20	5kg 245	85 146	
	10kg 131	39 69	
	12kg 115	31 57	
12	5kg 364	92 192	
	10kg 207	43 92	
	15kg 144	26 41	
	20kg 112	18 40	
6	10kg 406	47 124	
	20kg 225	20 54	
	30kg 162	11 31	
	40kg 168	7 20	



壁面安装使用时 (单位: mm)

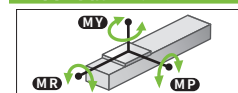
导程	A	B	C
20	5kg 121	71 211	
	10kg 42	24 88	
	12kg 29	16 66	
12	5kg 164	78 328	
	10kg 62	29 158	
	15kg 26	12 83	
	20kg 7	4 32	
6	10kg 87	33 353	
	20kg 18	6 127	
	30kg 0	0 0	
	40kg 0	0 0	



垂直使用时 (单位: mm)

导程	A	C
12	1kg 440	442
	2kg 207	209
	3kg 130	132
	4kg 91	92
6	2kg 237	238
	4kg 106	96
	6kg 62	62
	8kg 34	40

容许静态力矩



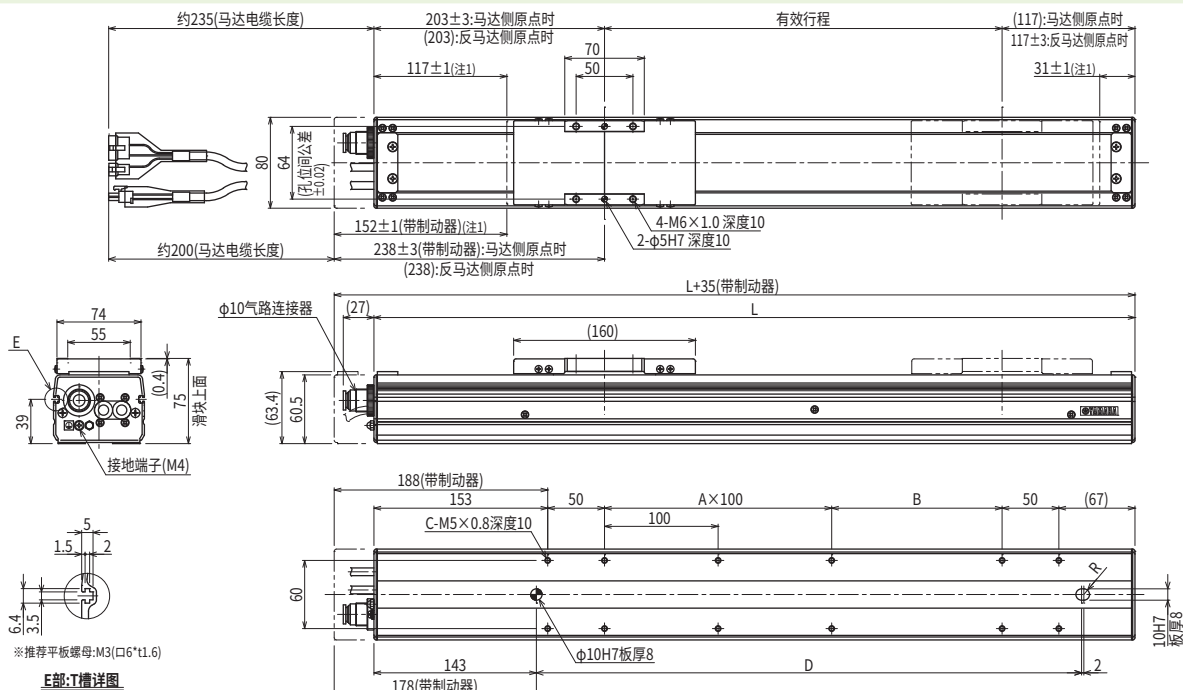
(单位: N·m)

MY	MP	MR
70	95	110

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序
RCX320	坐标点跟踪
RCX340	远程命令
	联机指令
TS-X105	坐标点跟踪/
TS-X205	远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8



※推荐平板螺母:M3(口6"t1.6)

E部: T槽详图

有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
主机重量(kg) ^{※3}	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
导程20	1000										950	800	700	650
速度设定	—										95%	80%	70%	65%
最高速度 ^{※4}	—										648	540	468	360
导程12	720										324	270	234	180
导程6	360										162	135	117	90
速度设定	—										90%	75%	65%	50%

注4. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

C8L

●可选择原点反马达侧

■订购型号

C8L 机器人主机 导程指定 制动器 选配件 行程 电缆长度^{※1}

导程指定: 20: 20mm, 10: 10mm, 5: 5mm
 制动器: 空白: 无制动器, BK: 带制动器
 选配件: 原点位置: 无: 标准, 变更: 反马达侧
 行程: 150~1050 (50mm间距)
 电缆长度^{※1}: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m, 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX 定位器^{※2} TS-X 驱动器 电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下, 205: 200V/100W以下

SR1-X 控制器 驱动器: 马达功率 05: 100W以下

RDV-X 机器人驱动器 电源电压 2: AC200V

TS显示屏 空白: 无, L: 配LCD

输入输出 N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, EP: EtherNet/IP™, PT: PROFINET, GW: 无/I/O板^{※3}

电池 B: 有(绝对式规格), N: 无(增量式规格)

05 支持CE标准 空白: 标准, E: CE规格

输入输出 N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, PB: PROFIBUS

电池 B: 有(绝对式规格), N: 无(增量式规格)

05 驱动器: 马达功率 05: 100W以下

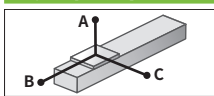
RBR1 再生装置

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
 详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
 ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※3. 使用网关功能时请选择。

■基本规格

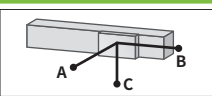
马达输出 AC	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程	20 mm, 10 mm, 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec, 600 mm/sec, 300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 20 kg, 垂直使用时 4 kg
额定推力	84 N, 169 N, 339 N
行程	150 mm~1050 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+325 mm, 垂直使用时 行程+360 mm
主机截面最大外形	W80 mm × H75 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m, 10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 行程超过700 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
 ※3. 1cf单位(0.1μm基准)。使用抽吸风机时。
 ※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■允许突出量[※]

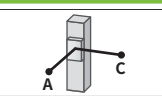
水平使用时 (单位: mm)

导程	5kg	10kg	15kg	20kg	30kg	40kg	50kg
20	259	149	100	95	90	69	33
10	122	75	56	41	31	18	6
5	127	90	43	25	14	8	3



壁面安装使用时 (单位: mm)

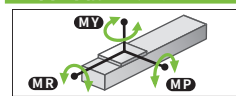
导程	5kg	10kg	15kg	20kg	30kg	40kg	50kg
20	147	53	17	0	0	0	0
10	100	32	10	0	0	0	0
5	197	87	41	24	9	152	0



垂直使用时 (单位: mm)

导程	2kg	4kg	6kg	8kg	10kg	15kg	16kg
20	255	111	300	113	37	12	9
10	255	111	300	113	37	12	9
5	255	111	300	113	37	12	9

■容许静态力矩



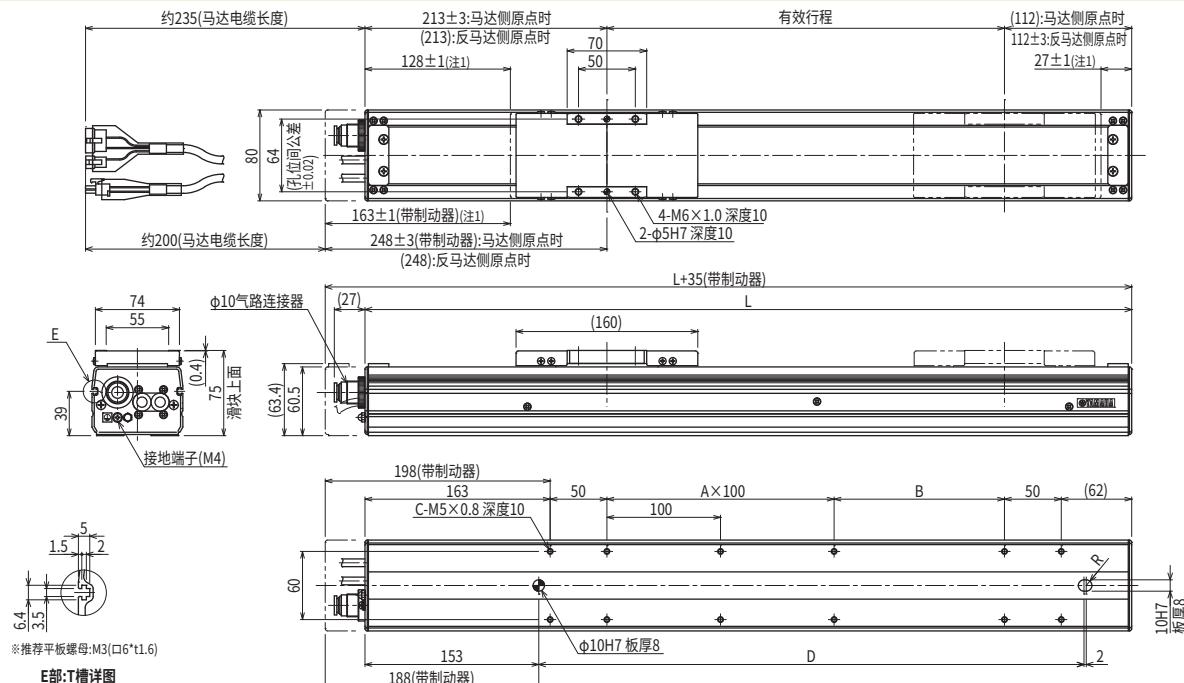
(单位: N·m)

MY	MP	MR
70	95	110

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序
RCX320	坐标跟踪
RCX340	远程命令
TS-X105	坐标跟踪/远程命令
TS-X205	坐标跟踪/远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8L



※推荐平板螺母:M3(□6*11.6)

E部:T槽详图

有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180		
主机重量(kg) ^{※3}	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
最高速度 ^{※4} (mm/sec)	导程20	1000											900								
	速度设定	—											90%								
	导程10	600											510								
	导程5	300											255								
	速度设定	—											85%								

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
 注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.3kg。

注4. 行程超过700mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

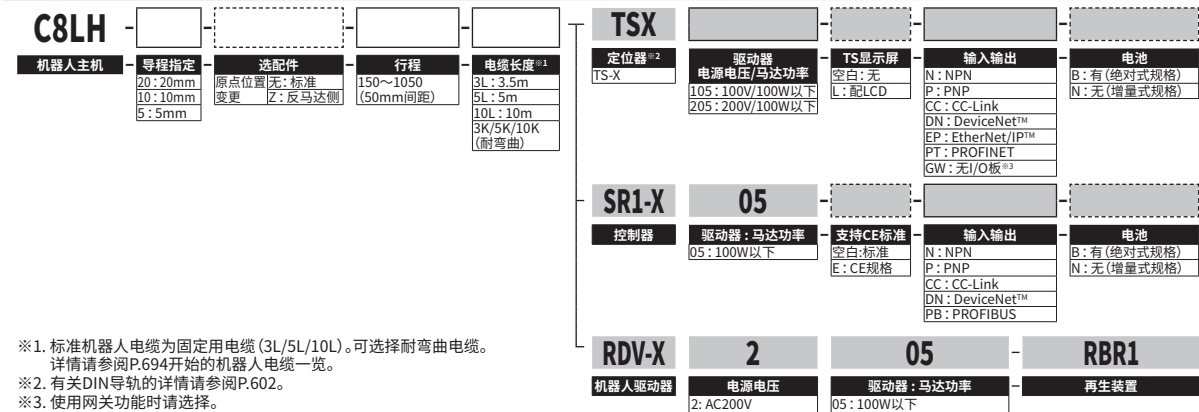
适用控制器

SR1-X ▶ 620

TS-X ▶ 594

RDV-X ▶ 608

■订购型号



※1. 标准机器人电缆为固定用电缆 (3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。

※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。

※3. 使用网关功能时请选择。

■基本规格

马达输出 AC		100 W		
重复定位精度 ^{※1}		±0.01 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度 ^{※2}		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	30 kg	60 kg	80 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
行程		150 mm~1050 mm (50 mm间距)		
总长		行程+389 mm		
主机截面最大外形		W80 mm × H75 mm		
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：5 m、10 m		
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}		
抽吸量空气		30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}		

※1. 单方向的重复定位精度。

※2. 行程超过650 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

※3. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■允许突出量[※]

水平使用时 (单位: mm)

	A	B	C
导程 20	10kg 687	274	200
	20kg 401	125	92
	30kg 338	76	57
导程 10	20kg 622	137	111
	40kg 472	57	47
导程 5	20kg 1087	148	127
	40kg 844	63	54
	60kg 707	34	29
	80kg 594	20	17

壁面安装使用时 (单位: mm)

	A	B	C
导程 20	10kg 163	225	617
	20kg 56	76	302
	30kg 20	27	182
导程 10	20kg 74	90	517
	40kg 8	11	196
导程 5	20kg 89	104	974
	40kg 15	18	505
	60kg —	—	—
	80kg —	—	—

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

■容许静态力矩

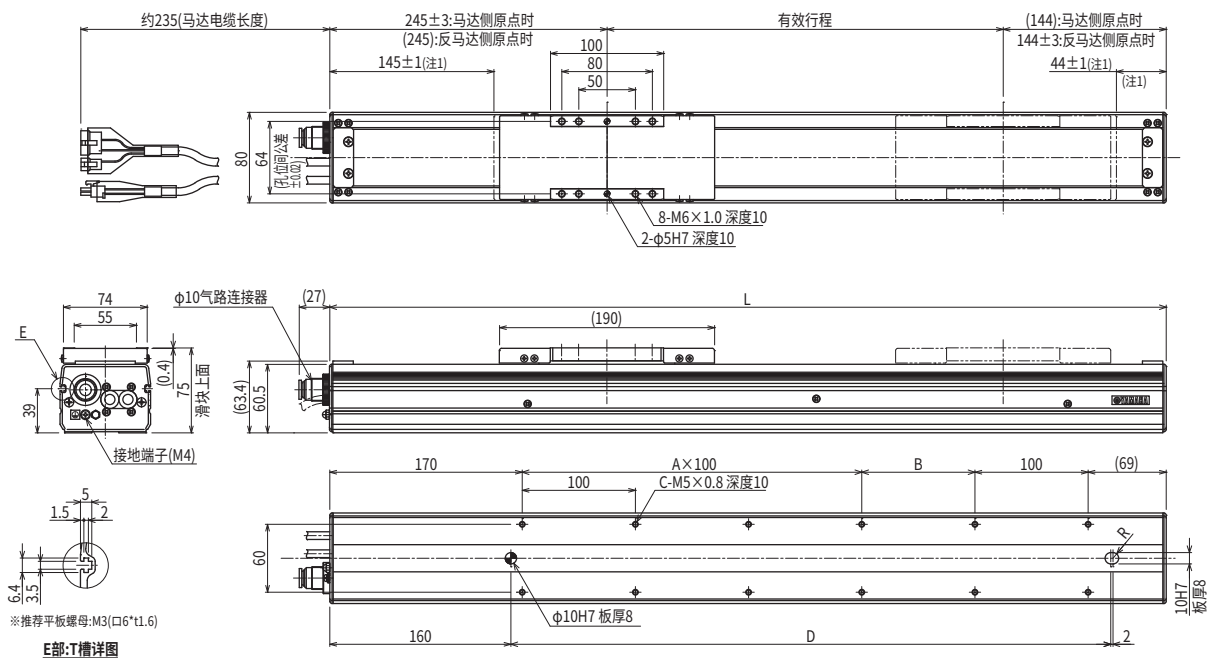
(单位: N·m)

MY	MP	MR
128	163	143

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序
RCX320	坐标点跟踪
RCX340	远程命令
	联机指令
TS-X105	坐标点跟踪/
TS-X205	远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8LH



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
主机重量 (kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	导程20	1000										900	800	700	650	600	550	500	450
	速度设定	—										90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
	导程10	600										510	450	390	360	330	300	270	240
	导程5	300										255	225	195	180	165	150	135	120
速度设定	—	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%
	—	—										—	—	—	—	—	—	—	—

注3. 行程超过650mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

C10

●可选择原点反马达侧：导程20・10



订购型号

C10 机器人主机

导程指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	制动器 空白: 无制动器 BK: 带制动器	选配件 原点位置: 无: 标准 变更: Z: 反马达侧※1	行程 150~1050 (50mm间距)	电缆长度※2 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
---	------------------------------------	--	-----------------------------------	---

TSX 定位器※3
TS-X

驱动器 电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	再生装置 空白: 无 R: 配RGT	TS显示屏 空白: 无 L: 配LCD	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无/I/O板※4	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
---	---------------------------------	----------------------------------	--	---

SR1-X 控制器

驱动器: 马达功率 05: 100W以下	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RGT	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
--------------------------------	------------------------------------	---------------------------------	--	---

RDV-X 机器人驱动器

2 电源电压 2: AC200V	05 驱动器: 马达功率 05: 100W以下	RBR1 再生装置
-------------------------------	--------------------------------------	---------------------

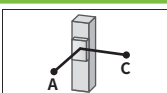
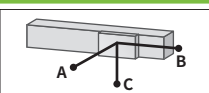
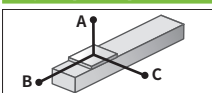
※1. 导程5mm规格时, 原点不能变更为反马达侧。
 ※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
 详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
 ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※4. 使用网关功能时请选择。

■ 基本规格

马达输出 AC	100 W		
重复定位精度※1	±0.01 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2	1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用时 4 kg	10 kg	20 kg
额定推力	84 N	169 N	339 N
行程	150 mm ~ 1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时 行程+283 mm	行程+313 mm	
	垂直使用时 行程+313 mm		
主机截面最大外形	W104 mm × H85 mm		
电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m		
洁净度	相当于 ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ※3		
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min※4		

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过750 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
- ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
- ※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■ 允许突出量※

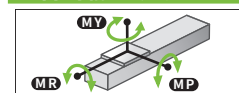


水平使用时		(单位: mm)		
		A	B	C
导程 20	5kg	1875	530	510
	10kg	1079	247	242
	20kg	628	106	107
导程 10	15kg	765	156	164
	30kg	425	62	66
	40kg	350	38	42
导程 5	30kg	960	63	68
	50kg	565	25	28
	60kg	470	16	17

壁面安装使用时		(单位: mm)		
		A	B	C
导程 20	5kg	496	451	1824
	10kg	218	168	1007
	20kg	78	27	492
导程 10	10kg	230	170	1036
	20kg	80	29	506
	30kg	30	0	311
导程 5	10kg	234	170	2716
	20kg	82	29	1206
	30kg	31	0	711

垂直使用时		(単位: mm)	
		A	C
導程 20	1kg	2461	2492
	2kg	1213	1244
	4kg	585	617
導程 10	4kg	627	658
	8kg	280	312
	10kg	210	242
導程 5	10kg	213	244
	15kg	119	151
	20kg	72	104

容许静态力矩



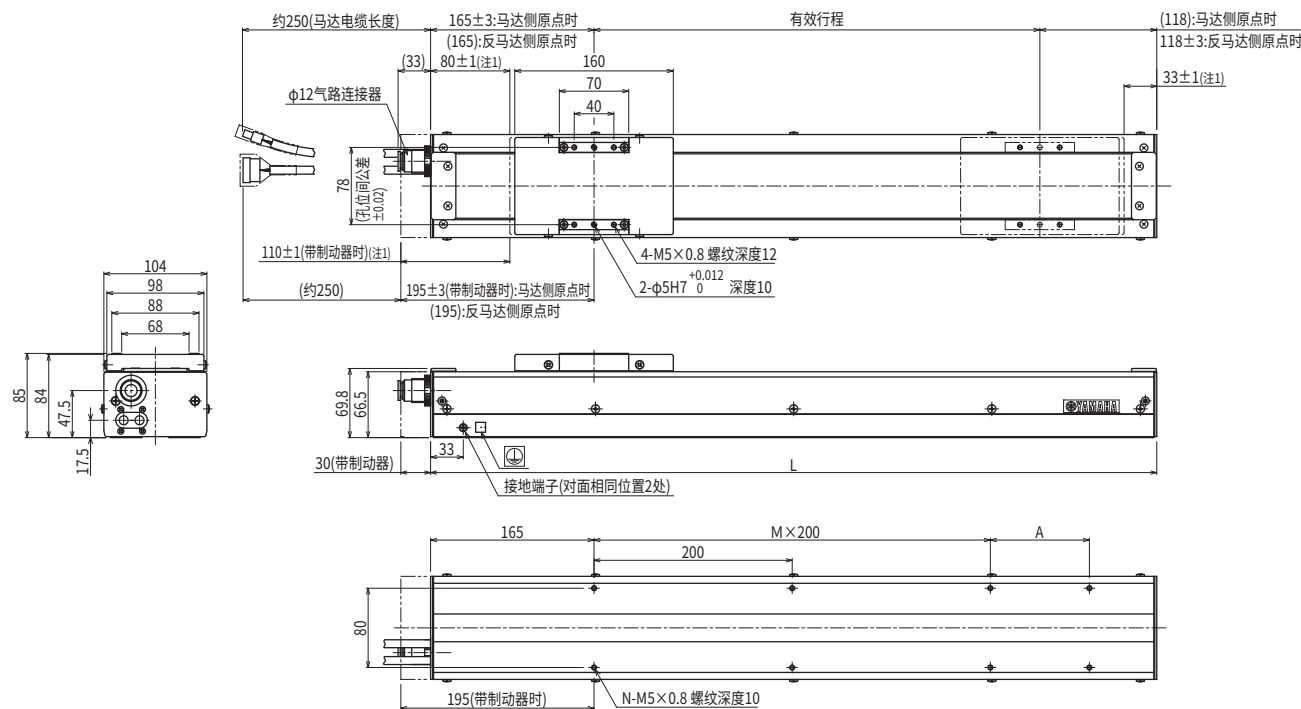
(单位: N · m)		
MY	MP	MR
119	119	105

■ 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 [※] RCX320 RCX340	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 [※] TS-X205 [※]	坐标点跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用的移动式行程为 700 mm 以上时,需要再生装置。

C10



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
主机重量(kg) ^{注3}	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
最高速度 ^{注4} (mm/sec)	导程20	1000											950	950	750	750	600	600	500
	导程10	500											475	475	375	375	300	300	250
	导程5	250											237	237	187	187	150	150	125
	速度设定	—											95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

注4.行程超过750mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。



■ 订购型号

C14	机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度 ^{※1}	TSX	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
		20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	原点位置: 无: 标准 变更: Z: 反马达侧	150~1050 (50mm间距)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	定位器 ^{※2} TS-X	电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※3}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
							SR1-X	05				
							控制器	驱动器: 马达功率 05: 100W以下	支持CE标准 空白: 无 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
							RDV-X	2	05		RBR1	
							机器人驱动器	电源电压 2: AC200V	驱动器: 马达功率 05: 100W以下		再生装置	

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。

详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。

※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。

※3. 使用网关功能时请选择。

■ 基本规格

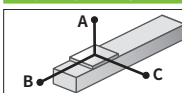
马达输出 AC	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 30 kg 55 kg 80 kg 垂直使用时 4 kg 10 kg 20 kg
额定推力	84 N 169 N 339 N
行程	150 mm~1050 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+285 mm 垂直使用时 行程+315 mm
主机截面最大外形	W136 mm × H96 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

※1. 单方向的重复定位精度。

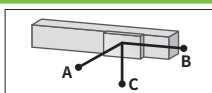
※2. 行程超过750 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

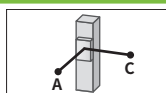
※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■ 允许突出量[※]

水平使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 20	5kg	2127	1384	968
	15kg	1177	459	425
	30kg	1247	242	291
导程 10	20kg	1120	349	353
	40kg	857	179	215
导程 5	55kg	932	138	182
	50kg	2017	250	335
	60kg	1477	134	192
	80kg	1452	106	157

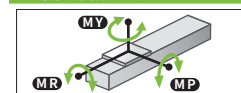


壁面安装使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 20	5kg	1047	968	1553
	15kg	387	264	748
	30kg	206	97	633
导程 10	20kg	299	180	658
	40kg	127	49	363
导程 5	55kg	79	16	296
	50kg	233	103	1033
	60kg	75	13	433
	80kg	35	0	242



垂直使用时	(单位: mm)	A	C
导程 20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1141	885
导程 10	4kg	1216	943
	8kg	621	482
导程 5	10kg	503	390
	10kg	574	445
	15kg	370	287
	20kg	268	208

■ 容许静态力矩



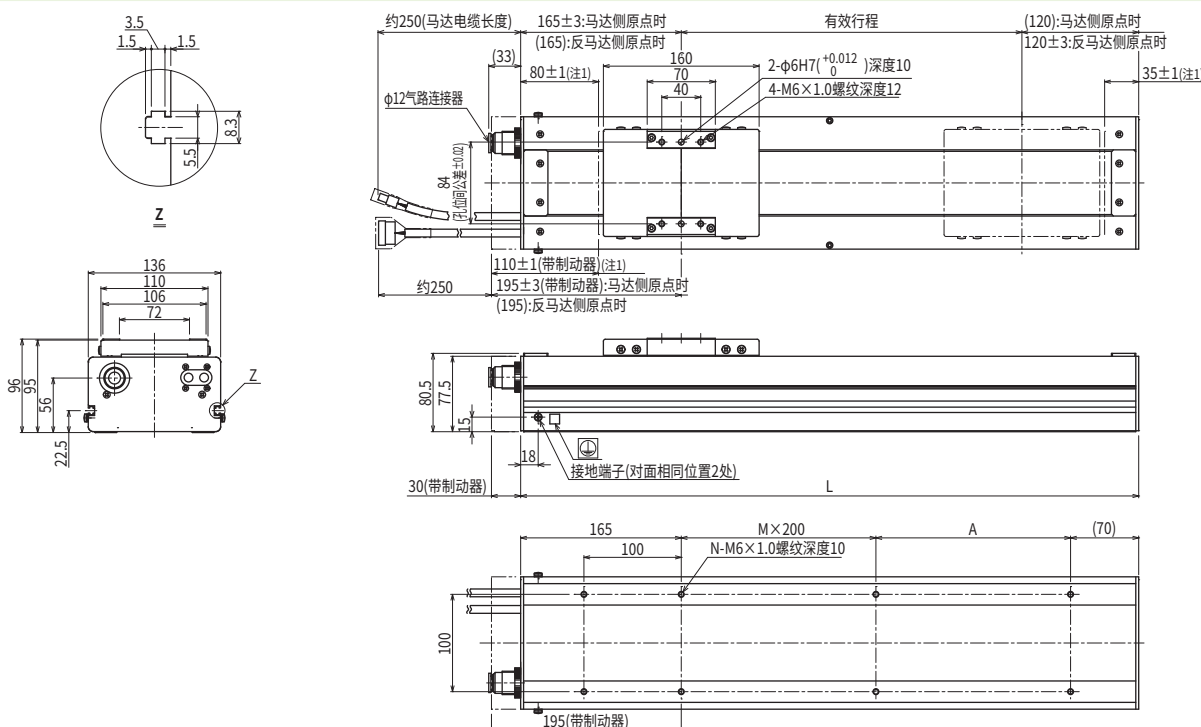
(单位: N·m)	MY	MP	MR
	232	233	204

■ 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 [※] RCX320 RCX340	程序 坐标跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 [※] TS-X205 [※] RDV-X205-RBR1	坐标跟踪/ 远程命令 脉冲列

※ 垂直使用的移动行程为700 mm以上时, 需要再生装置。

C14



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
主机重量(kg) ^{※3}	9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6
最高速度 ^{※4}	导程20																		
	导程10																		
	导程5																		
速度设定																			

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。

注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。

注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.4kg。

注4. 行程超过750mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

通用控制器

SR1-X ▶ 620

TS-X ▶ 594

RDV-X ▶ 608



■订购型号

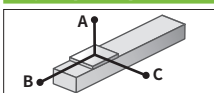
C17						TSX						220						20						2					
机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度 ^{※1}	定位器 ^{※2}	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池	定位器 ^{※2}	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池	定位器 ^{※2}	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池	定位器 ^{※2}	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
	20: 20mm 10: 10mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	原点位置: 无: 标准 变更: 反马达侧	200~1250 (50mm间距)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	TS-X	220: 200V/400~600W	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※3}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	TS-X	220: 200V/400~600W	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※3}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	TS-X	220: 200V/400~600W	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※3}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	TS-X	220: 200V/400~600W	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※3}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
						SR1-X	20					SR1-X	20					SR1-X	20					SR1-X	20				
						控制器	驱动器: 马达功率 20: 400~600W	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	控制器	驱动器: 马达功率 20: 400~600W	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	控制器	驱动器: 马达功率 20: 400~600W	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)	控制器	驱动器: 马达功率 20: 400~600W	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
						RDV-X	2					RDV-X	2					RDV-X	2					RDV-X	2				
						机器人驱动器	电源电压 2: AC200V		驱动器: 马达功率 20: 400W以下	再生装置 RB1: (水平) RB2: (垂直)		机器人驱动器	电源电压 2: AC200V		驱动器: 马达功率 20: 400W以下	再生装置 RB1: (水平) RB2: (垂直)		机器人驱动器	电源电压 2: AC200V		驱动器: 马达功率 20: 400W以下	再生装置 RB1: (水平) RB2: (垂直)		机器人驱动器	电源电压 2: AC200V		驱动器: 马达功率 20: 400W以下	再生装置 RB1: (水平) RB2: (垂直)	

- ※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
※3. 使用网关功能时请选择。

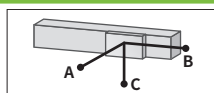
■基本规格

马达输出 AC	400 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程	20 mm 10 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 80 kg 垂直使用时 15 kg
额定推力	339 N 678 N
行程	200 mm~1250 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+395 mm 垂直使用时 行程+425 mm
主机截面最大外形	W168 mm × H114 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

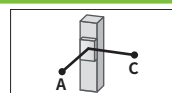
- ※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 行程超过950 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■允许突出量[※]

水平使用时 (单位: mm)	A	B	C
导程 20	30kg 2660	871	1040
	50kg 1911	508	615
	80kg 1541	303	377
导程 10	60kg 2443	418	580
	100kg 2000	237	330
	120kg 1841	192	268



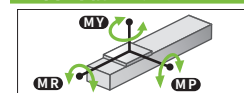
壁面安装使用时 (单位: mm)	A	B	C
导程 20	30kg 1017	789	2576
	50kg 583	426	1808
	80kg 338	221	1380
导程 10	60kg 525	336	2443
	100kg 271	155	2000
	120kg 207	109	1841



垂直使用时 (单位: mm)	A	C
导程 20	5kg 3000	3000
	10kg 2443	2443
	15kg 1633	1633
导程 10	15kg 1728	1728
	25kg 1013	1013
	35kg 707	707

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

■容许静态力矩



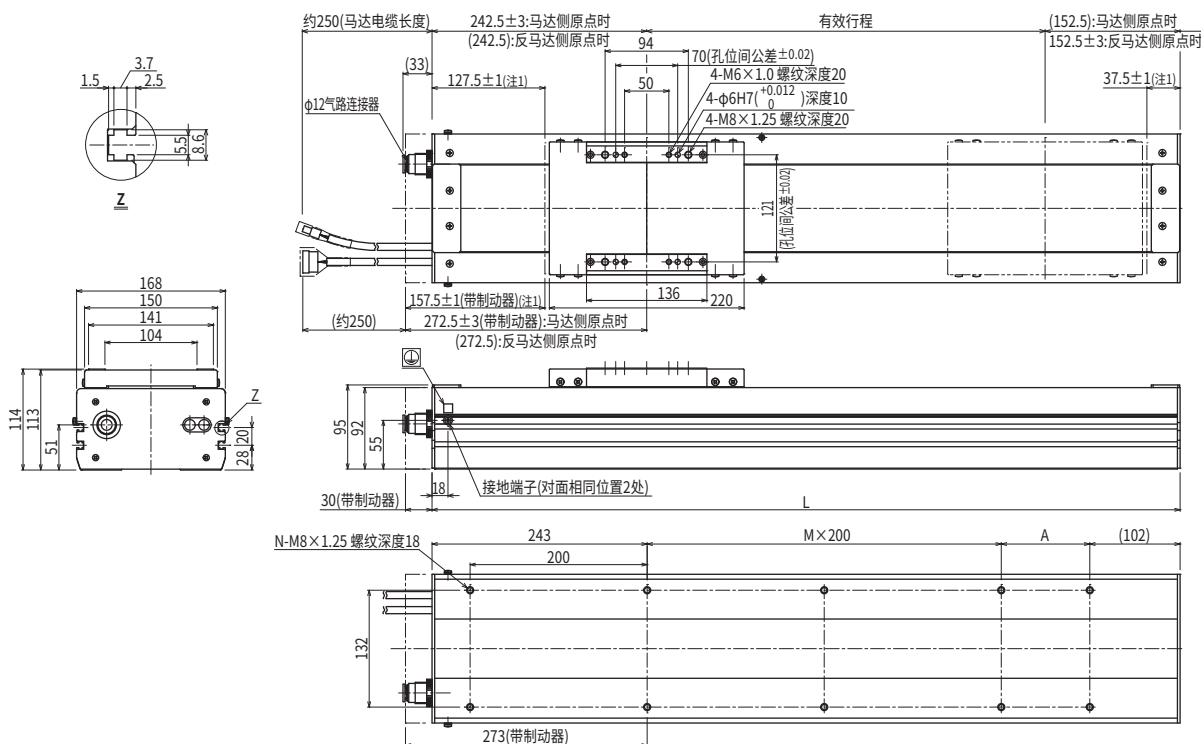
MY	MP	MR
1032	1034	908

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20 [※]	程序
RXC320	坐标点跟踪
RXC340	远程命令
TS-X220 [※]	坐标点跟踪/远程命令
RDV-X220-RB1 (水平)	脉冲列
RDV-X220-RB2 (垂直)	脉冲列

※以下情况下需要再生装置
・垂直使用时

C17



有效行程	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
主机重量(kg) ^{※3}	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0
最高速度 ^{※4}	1000												800									
导程20	1000												800									
导程10	500												400									
速度设定	—												80% 80% 70% 70% 60% 60% 50%									

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重1.5kg。

注4. 行程超过950mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。

C17L

●可选择原点反马达侧

※采用接单生产方式,交货期请咨询本公司。



■订购型号

C17L - 50

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度 ^{※1}
		空白:无制动器 BK:带制动器	原点位置:无:标准 变更 Z:反马达侧	1150~2050 (100mm间距)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX	220	R			
定位器 ^{※2} TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 ^{※3} 220:200V/400~600W	再生装置 R:配RGT	TS显示屏 空白:无 L:配LCD	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: 无/I/O板 ^{※4}	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
SR1-X	20		R		
控制器	驱动器:马达功率 ^{※3} 20:400~600W	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	再生装置 R:配RGT	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
RDV-X	2	20			
机器人驱动器	电源电压 2:AC200V	驱动器:马达功率 ^{※3} 20:400W以下	再生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

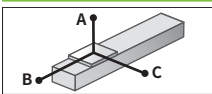
- ※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨详情请参阅P.602。
※3. 加减速根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
※4. 使用网关功能时请选择。

■基本规格

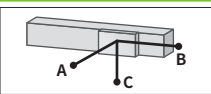
马达输出 AC	600 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ25
滚珠丝杆导程	50 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 50 kg 垂直使用时 10 kg
额定推力	204 N
行程	1150 mm~2050 mm (100 mm间距)
总长	水平使用时 行程+485 mm 垂直使用时 行程+515 mm
主机截面最大外形	W168 mm × H114 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

- ※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 行程超过1850 mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过程序下调速度。
※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

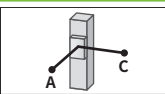
■允许突出量※



水平使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 10kg	4000	2687	3327	
导程 30kg	3045	872	929	
导程 50kg	2602	509	714	



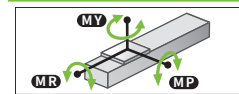
壁面安装使用时	(单位: mm)	A	B	C
导程 10kg	3436	2605	4000	
导程 30kg	1169	790	3045	
导程 50kg	666	427	2602	



垂直使用时	(单位: mm)	A	C
导程 2kg	1200	1200	
导程 5kg	3000	3000	
导程 10kg	2579	2579	

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

■容许静态力矩

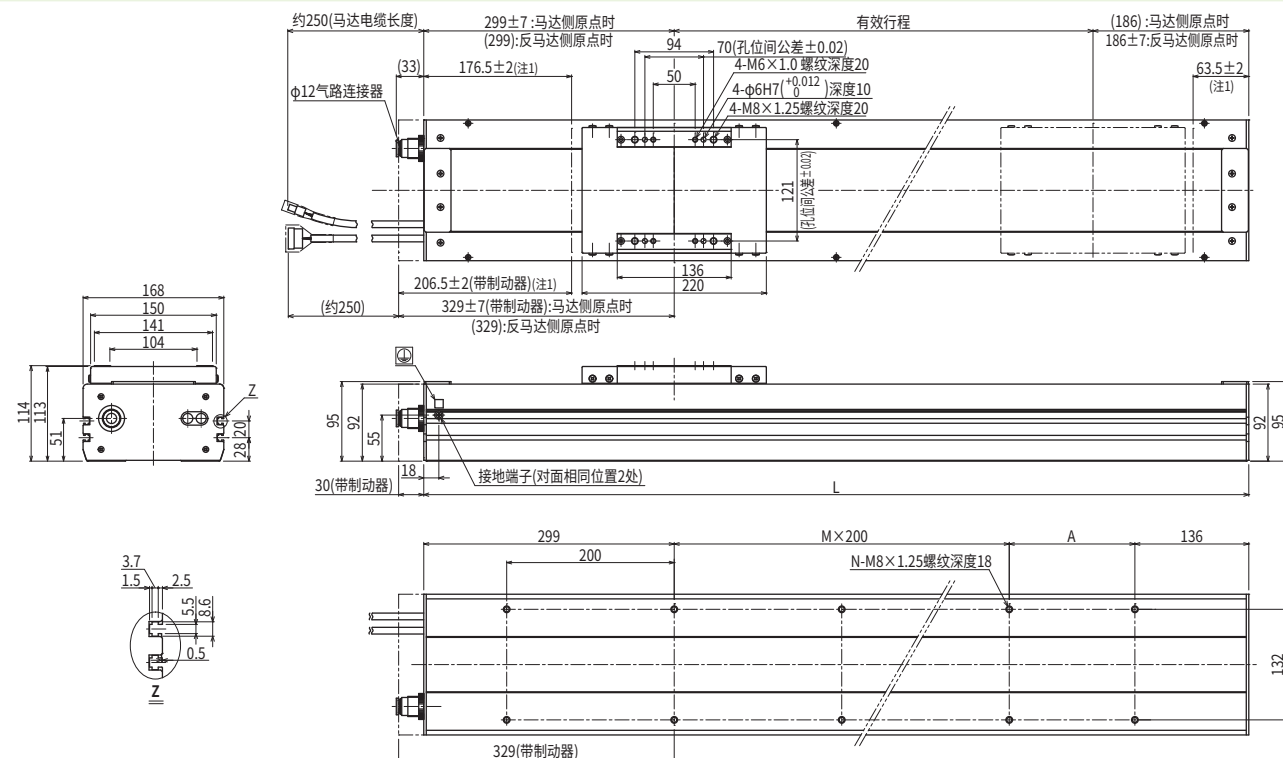


(单位: N·m)	MY	MP	MR
	1032	1034	908

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220-R	坐标点跟踪/ 远程命令
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	脉冲列

C17L



有效行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
主机重量(kg) ^{※3}	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度 ^{※4}	1000					900				
(mm/sec) 导程50	—					800				
速度设定	—					90%				
	—					80%				

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重1.5kg。

注4. 行程超过1850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。



■订购型号

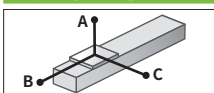
C20					TSX	220	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
机器人主机	导程指定 ^{※1}	制动器	选配件	行程	定位器 ^{※3}	驱动器	再生装置	空白:无	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
	20: 20mm 10: 10mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	原点位置 变更 无: 标准 Z: 反马达侧	200~1250 (50mm间距)	TS-X	220: 200V/400~600W	R: 配RGT	L: 配LCD		
				电缆长度 ^{※2}						
				3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)						
					SR1-X	20	再生装置	空白:无	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET PB: PROFIBUS	B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
					控制器	驱动器: 马达功率 ^{※4} 20: 400~600W	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	R: 配RG1		
					RDV-X	2	再生装置	空白:无		
					机器人驱动器	电源电压 2: AC200V	驱动器: 马达功率 ^{※4} 20: 400W以下			

- ※1. 仅带制动器规格(垂直规格)可选择导程为10mm。
 ※2. 标准机器人电缆为固定用电线(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
 详情请参阅P.694开始的机器人电缆一览。
 ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.602。
 ※4. 加速度根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
 ※5. 使用网关节点时请选择。

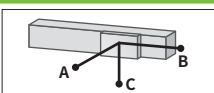
■基本规格

马达输出 AC	600 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ20
滚珠丝杆导程	20 mm 10 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 120 kg 垂直使用时 25 kg 45 kg
额定推力	510 N 1020 N
行程	200 mm~1250 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+441 mm 垂直使用时 行程+471 mm
主机截面最大外形	W202 mm × H117 mm
电缆长度	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

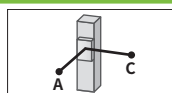
- ※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 行程超过950mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过程序下调速度。
 ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
 ※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■允许突出量[※]

水平使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程 20	50kg 2602 80kg 2193 120kg 1841	869 528 339	1145 720 505

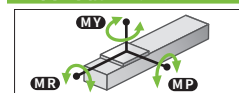


壁面安装使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程 20	50kg 1144 80kg 717 120kg 466	798 456 267	2602 2193 1841



垂直使用时 (单位:mm)	A	C
导程 20	15kg 2711 20kg 2045 25kg 1647 30kg 1437 45kg 939	2711 2045 1647 1437 939

■容许静态力矩



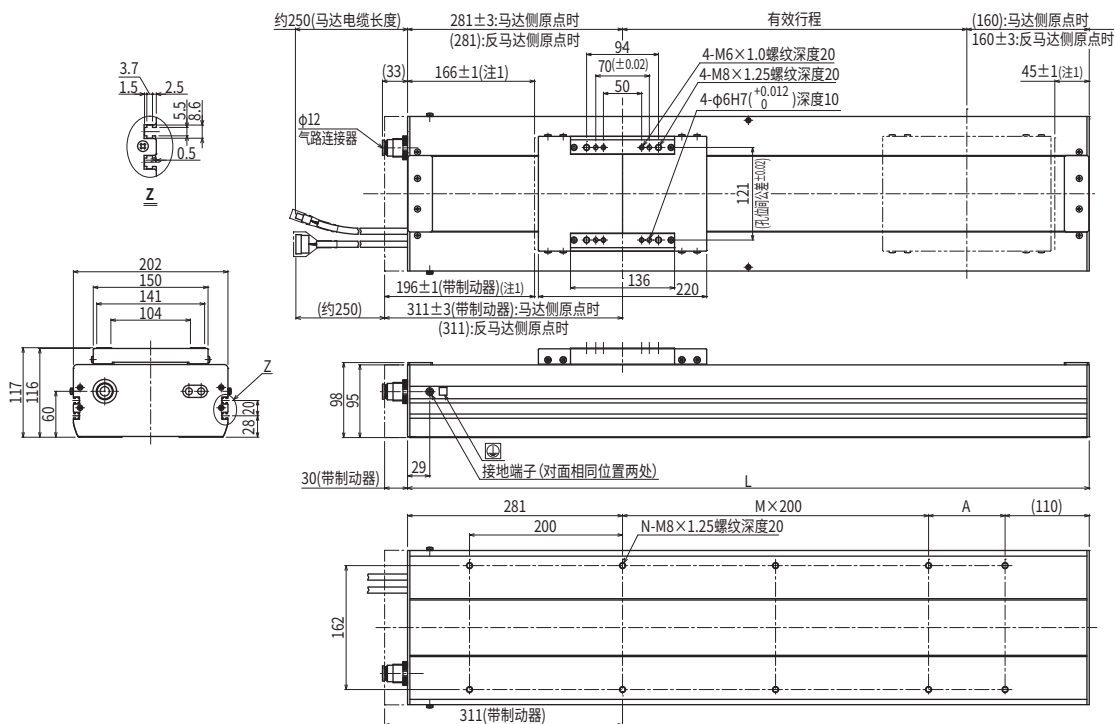
(单位:N·m)	MY	MP	MR
	1101	1103	968

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20 [※] RCX320 RCX340	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220 [※] RDV-X220-RBR1 (水平) RDV-X220-RBR2 (垂直)	坐标点跟踪/ 远程命令 脉冲列

- ※以下情况下需要再生装置
 ・垂直使用时

C20



有效行程	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691
A	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
主机重量(kg) ^{※3}	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0
最高速度 ^{※4}	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
速度设定	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
 注3. 不含制动器的重量,带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重2.0kg。

注4. 行程超过950mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。

T3



注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

—注2. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

SXYxC

3轴/ZSC

● 洁净型
● 电缆管路
● Z轴上下型

■ 订购型号

SXYxC

-

D

-

-

-

-

15

-

R

CX340-3

-

-

-

-

-

-

-

-

机器人主机

电缆

组合

X轴

Y轴

ZR轴

Z轴

电缆长度

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

D: 电缆管路

T1 T3

15~105cm

15~65cm

ZSC12 ZSC6

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶

P.638

■ 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴: ZSC12	Z轴: ZSC6
轴组成 ^{※1}	C14H	C14	—	
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	
重复定位精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	
滚珠丝杆导程 ^{※3} (减速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm	
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※5}			
抽吸量空气	90 Nℓ/min ^{※6}			

※1. 框架加工 (安装孔、攻丝孔) 与单轴机器人不同, 请务必加以注意。
 ※2. 单方向的重复定位精度。
 ※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
 ※4. X轴行程超过850 mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。
 ※5. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
 ※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

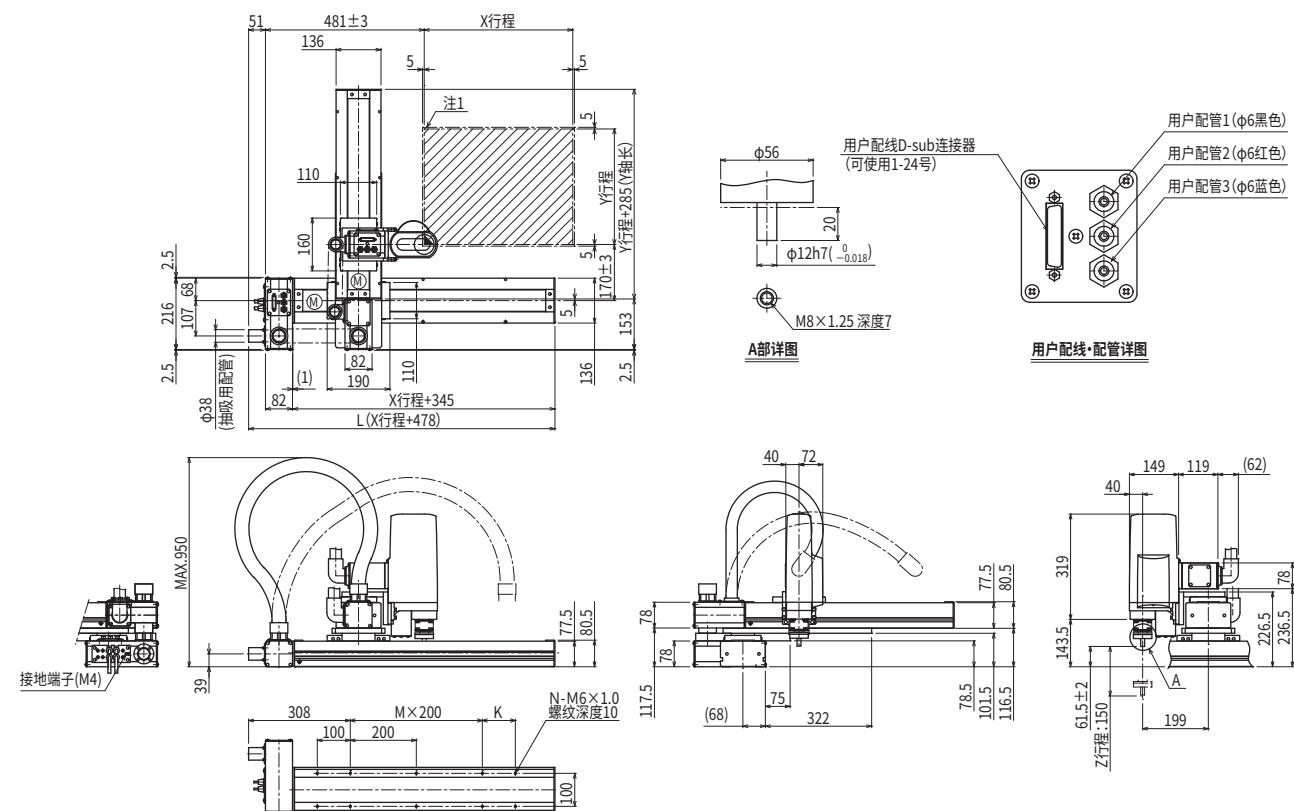
■ 最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	ZSC12	ZSC6
150~650	3	5

■ 适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/坐标点跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYxC 3轴/ZSC T1

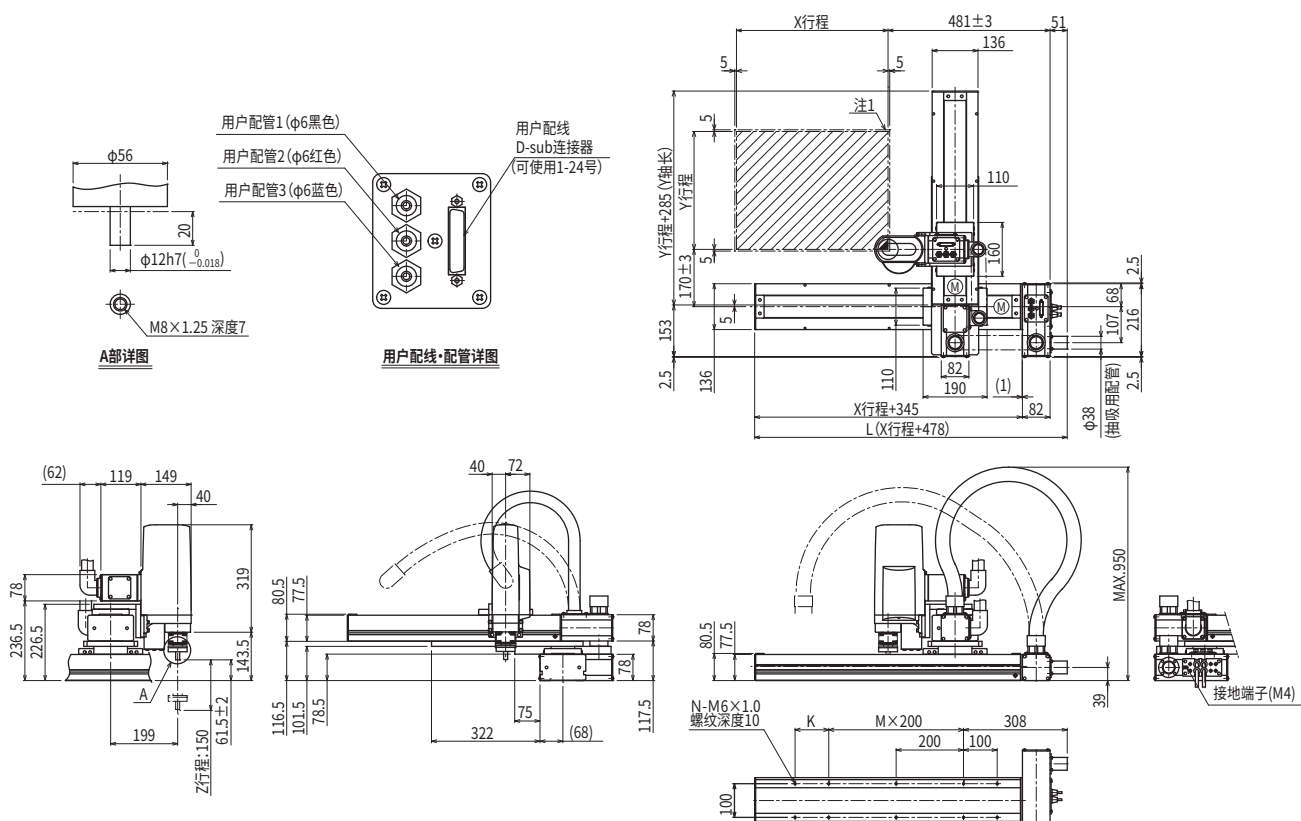


X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550	650				
Z行程	150									
各行程最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X轴	1000						800	650	550
	速度设定	—						80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

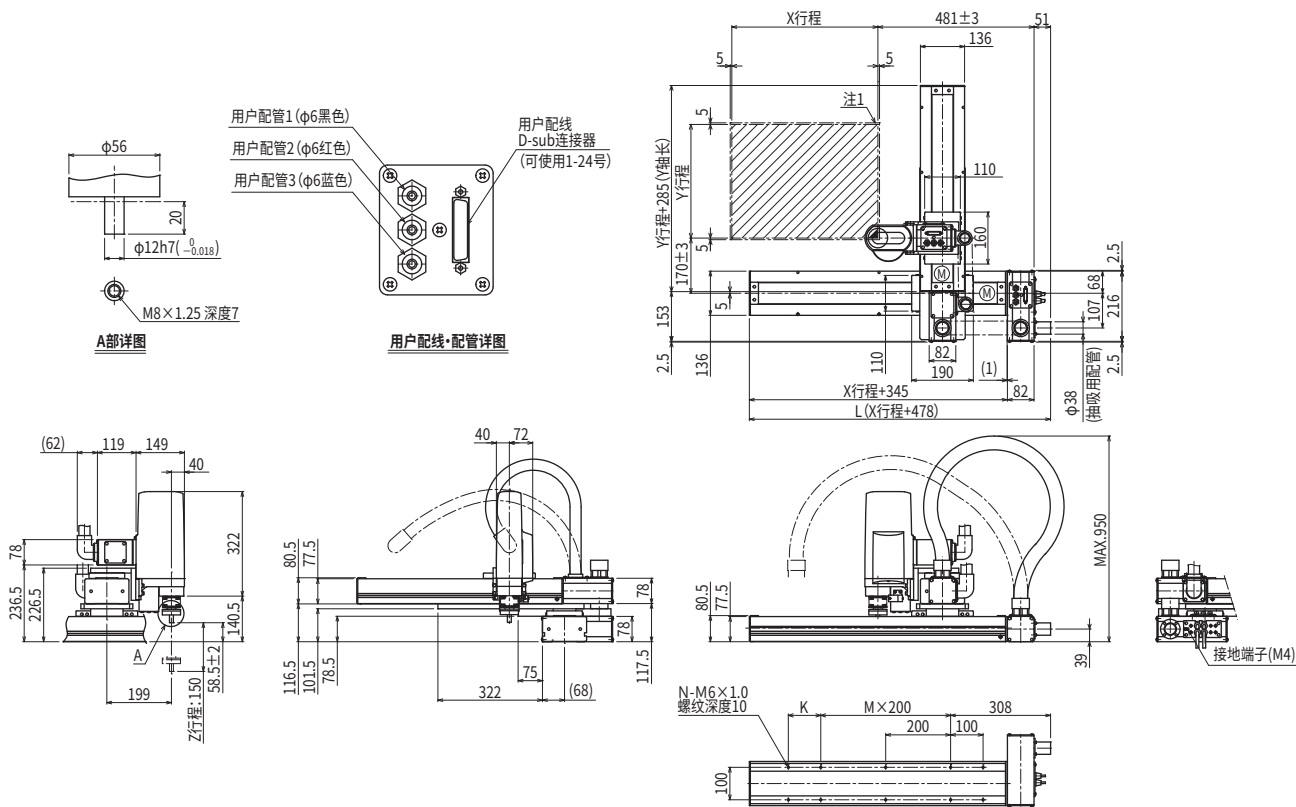
SXYxC 3轴/ZSC T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550	650				
Z行程	150									
各行程最高速度 ^{注2} (mm/sec)	X轴	1000						800	650	550
	速度设定	—						80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

SXYxC 4轴/ZRSC T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Y行程	150	250	350	450	550	650				
Z行程	150									
各行程最高速度 ^{注2} (mm/sec)	X轴	1000						800	650	550
	速度设定	—						80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况 (危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过参数或程序下调速度。

YK220XC

洁净型：超小型

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

●臂长 220mm

●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK220XC - 100

RCX340-4

机器人主机	Z轴行程 100:100mm	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池
-------	-------------------	-------------------------------------	-----------------	------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度 111 mm	109 mm	100 mm	—
旋转范围	±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量	1.0 kg			
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※2}	0.45 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.01 kgm ²			
用户配线	0.1 sq × 8 根			
用户配管 (外径)	φ3 × 2			
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量 (不包括机器人电缆) ^{※4}	6.5 kg			
机器人电缆重量	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)			
洁净度	相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) (0.1 μm基准)			
抽吸量空气	30 Nℓ/min			

※1. 环境温度固定时的数值。

※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往返、粗定位时。

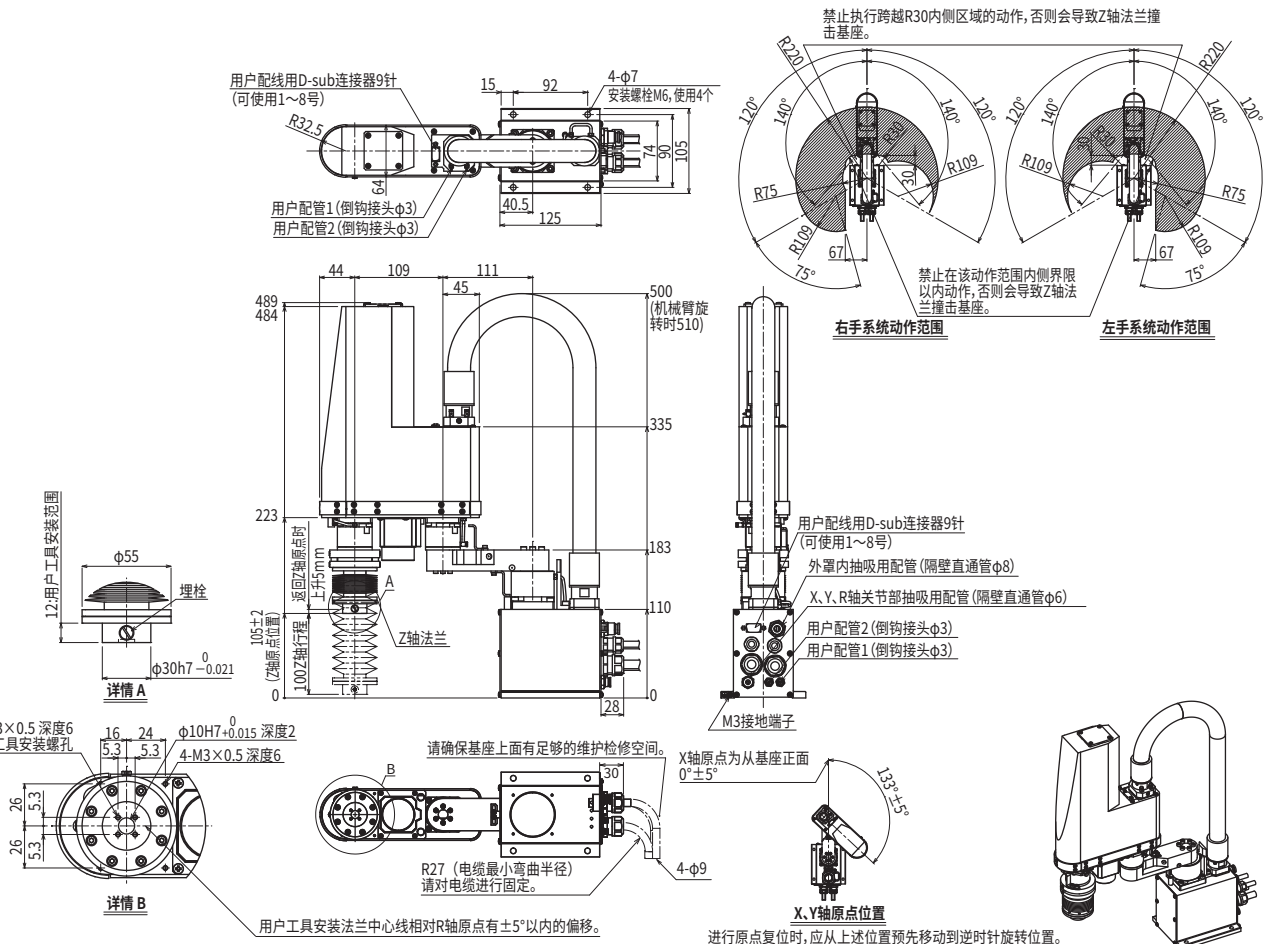
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

YK220XC



适用控制器

RCX340 ▶ 638

CMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSRIO

XY-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

INFORMATION

单轴

直交

永平多关节

YK250XGC

洁净型：小型

●臂长 250mm

●最大可搬运重量 4kg



订购型号

YK250XGC - 150

S

RCX340-4

机器人主机

Z轴行程

150 : 150mm

法兰工具

空白：无

F：有

中通轴

S：有

电缆长度

3L : 3.5m

5L : 5m

10L : 10m

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	100 mm	150 mm	150 mm	—
旋转范围	±129°	±134°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量	4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时 ^{※2}	0.50 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.05 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)	φ4 × 4			
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准：3.5 m 选配：5 m、10 m			
主机重量	21.5 kg			
洁净度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ^{※4}			
抽吸量空气	30 Nℓ/min ^{※5}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时 (粗定位拱形动作时)。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. ESD规格为特别订购规格。详情请咨询本公司营业部。

※5. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

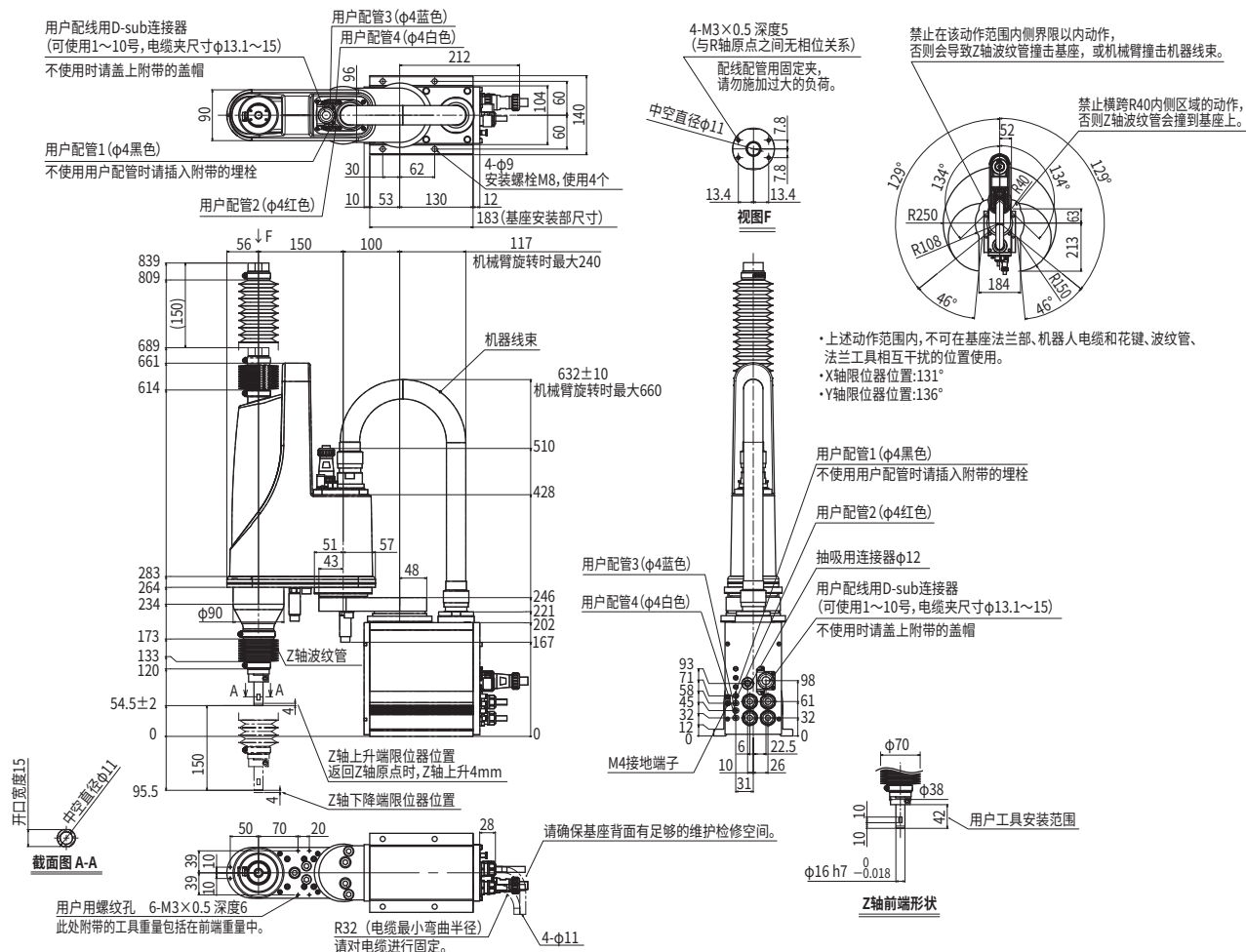
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK250XGC



YK350XGC

洁净型：小型

●臂长 350mm

●最大可搬运重量 4kg

■订购型号

YK350XGC - 150

S

RCX340-4

机器人主机

Z轴行程

150:150mm

法兰工具

空白:无

F:有

中通路

S:有

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

■基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	200 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129 °	±134 °	—	±360 °
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020 °/sec
最大搬运重量			4 kg		
标准周期时间: 2kg 可搬运时※2			0.52 sec		
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm ²		
用户配线			0.2 sq × 10 根		
用户配管 (外径)			φ4 × 4		
动作极限设置			1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)		
机器人电缆长度			标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m		
主机重量			22 kg		
洁净度			ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ※4		
抽吸量空气			30 Nℓ/min ※6		

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时 (粗定位拱形动作时)。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. ESD规格为特别订购规格。详情请咨询本公司营业部。

※5. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■适用控制器

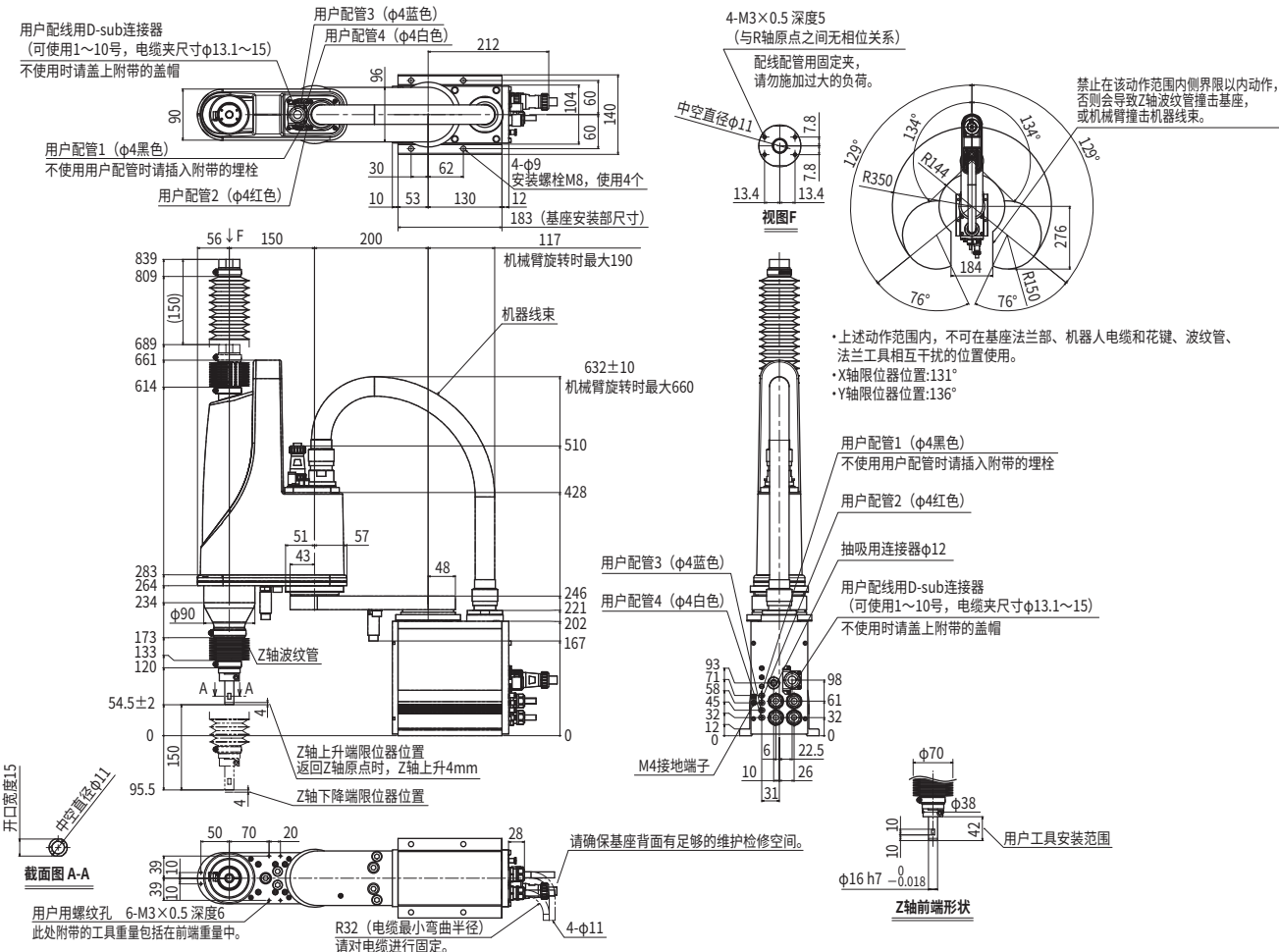
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK350XGC



线性传送模块
CMR200
单轴机器人
GX
线性传送模块
LCM100
永平多关节机器人
YK-X
单轴机器人
Robonity
线性单轴机器人
PHASER
单轴机器人
FLIP-X
小型单轴机器人
TRANSPIO
直交机器人
XY-X
拾放型机器人
YP-X
洁净型机器人
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
单轴
直交
永平多关节

YK400XGC

洁净型：小型

●臂长 400mm

●最大可搬运重量 4kg



■订购型号

YK400XGC - 150

S

RCX340-4

机器人主机

Z轴行程

150:150mm

法兰工具

空白：无

F：有

中轴

S：有

电缆长度

3L：3.5m

5L：5m

10L：10m

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

■基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	250 mm	150 mm	150 mm	—
旋转范围	±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量	4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时 ^{※2}	0.50 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.05 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)	φ4 × 4			
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准：3.5 m 选配：5 m、10 m			
主机重量	22.5 kg			
洁净度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ^{※4}			
抽吸量空气	30 Nℓ/min ^{※5}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时 (粗定位拱形动作时)。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. ESD规格为特别订购规格。详情请咨询本公司营业部。

※5. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■适用控制器

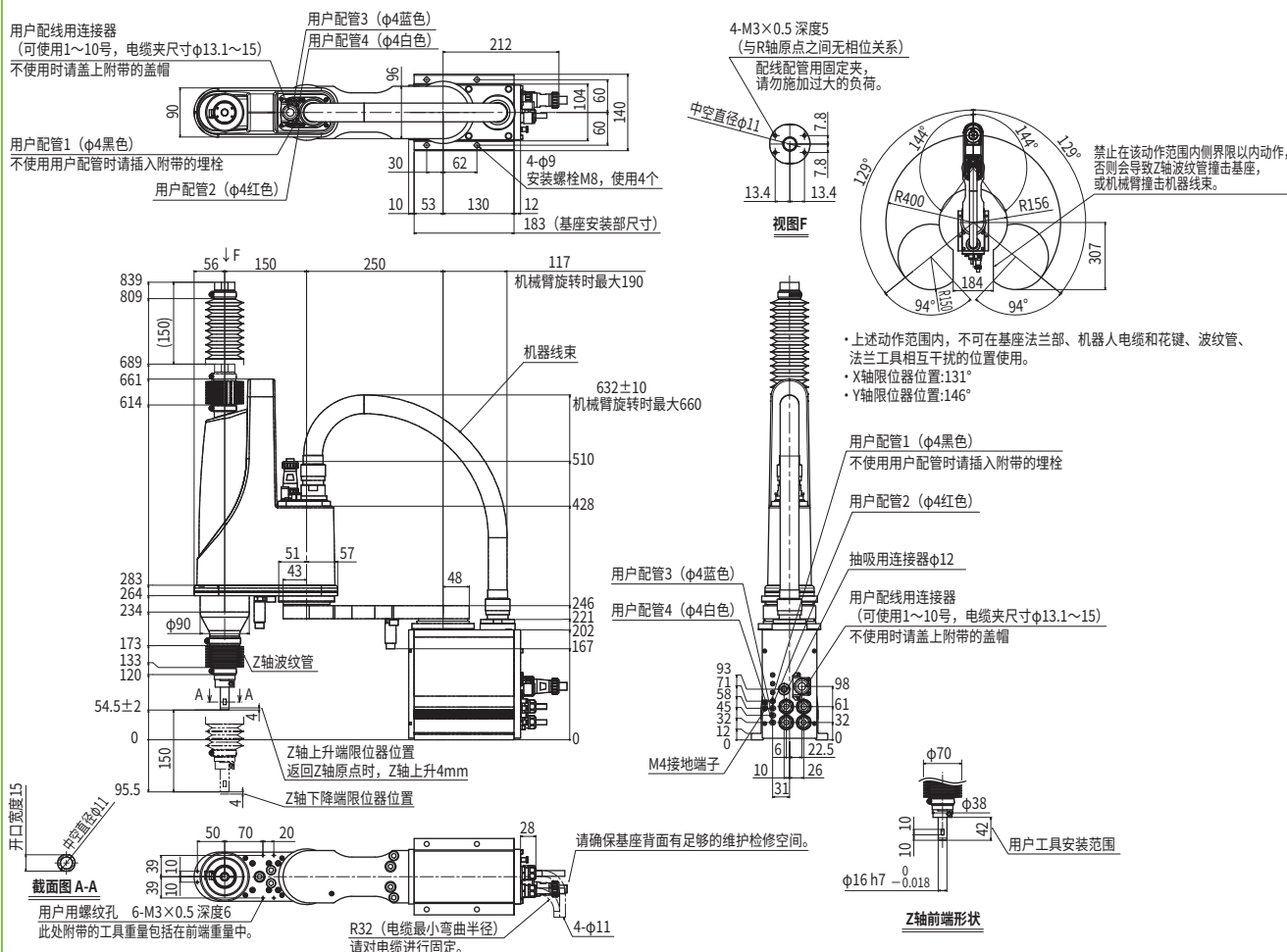
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK400XGC



YK500XGLC

洁净型：中型

●臂长 500mm

●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK500XGLC	- 150		S		RCX340-4							
机器人主机	Z轴行程 150: 150mm	法兰工具 空白: 无 F: 有	中通路 S: 有	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器/ 控制轴数	安全 标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P-638**

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	250 mm	250 mm	150 mm	—
旋转范围		±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.66 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		0.05 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)		φ4 × 4			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		25 kg			
洁净度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ^{※4}			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ^{※6}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时 (粗定位拱形动作时)。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. ESD规格为特别订购规格。详情请咨询本公司营业部。

※5. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

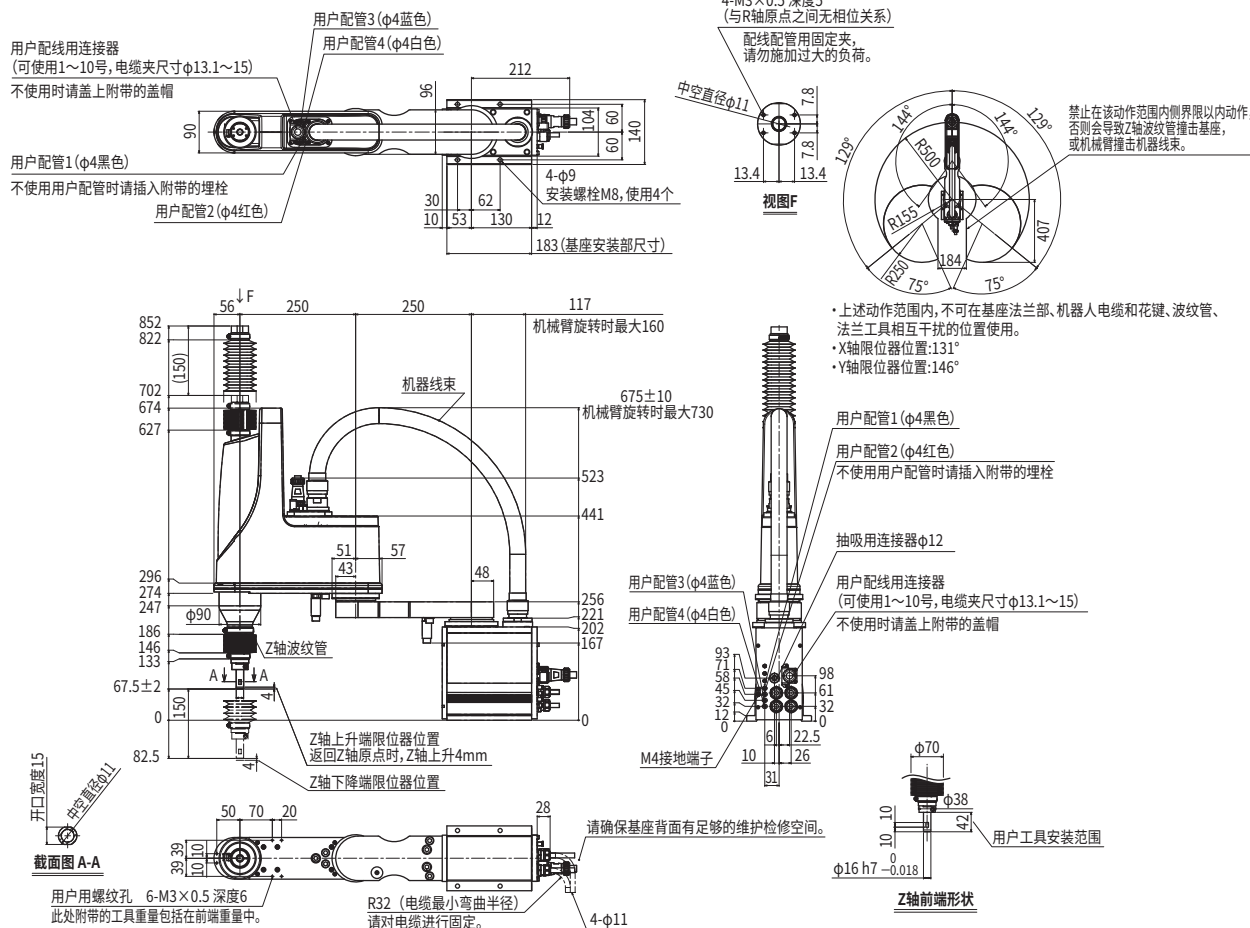
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

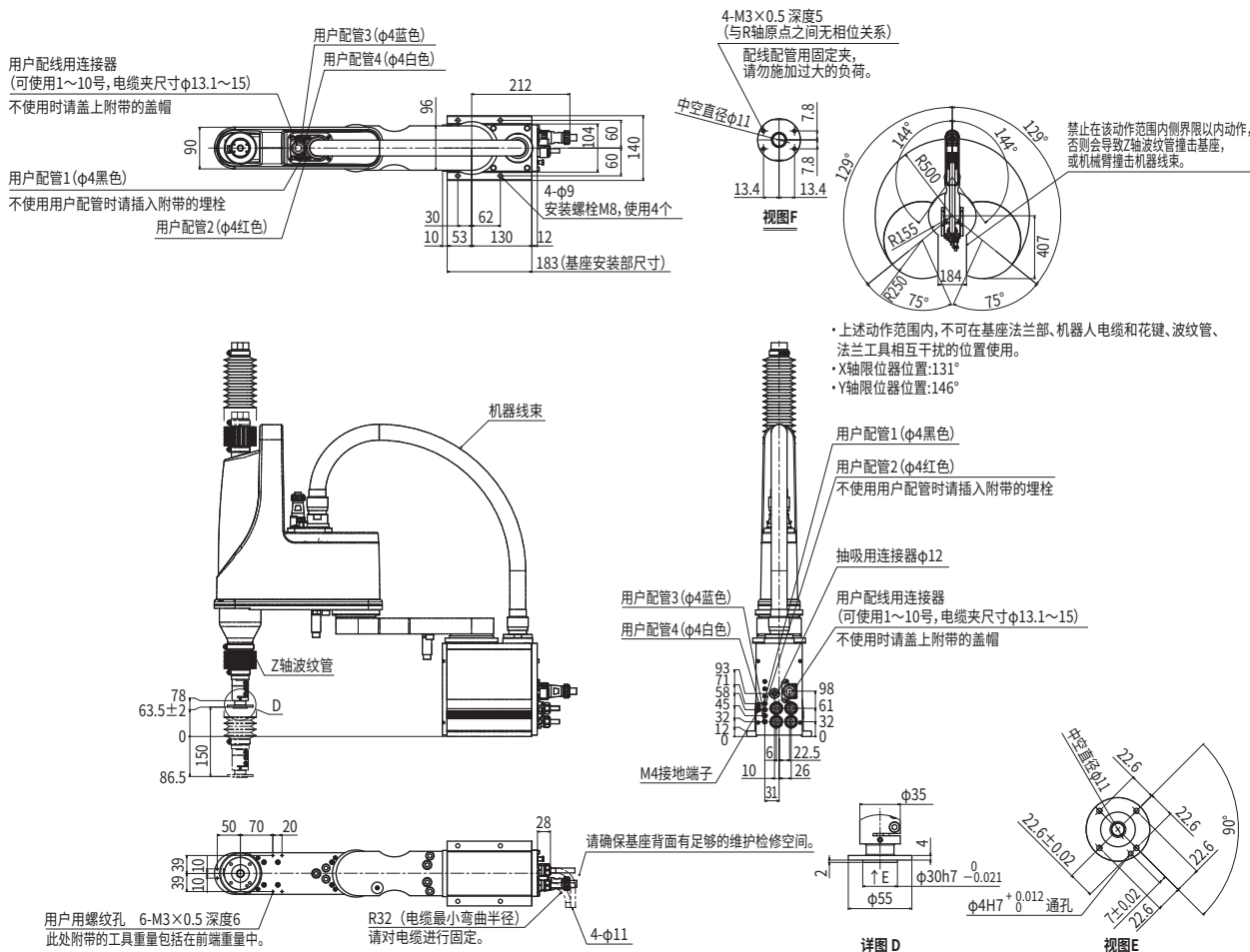
YK500XGLC



适用控制器

RCX340 ▶ 638

YK500XGLC 法兰工具安装规格



YK500XC

洁净型：中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XC

机器人主机	Z轴行程	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池
	200:200mm 300:300mm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	250 mm	250 mm	200 mm	300 mm
旋转范围		±120°	±142°	—	±180°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		4.9 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大搬运重量				10 kg	
标准周期时间: 2kg 可搬运时				0.53 sec	
R轴容许惯性力矩 ^{※2}				0.12 kgm ²	
用户配线				0.2 sq × 20 根	
用户配管 (外径)				φ6 × 3	
动作极限设置			1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)		
机器人电缆长度			标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m		
主机重量			31 kg		
洁净度			相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}		
抽吸量空气			60 Nℓ/min ^{※4}		

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※3. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

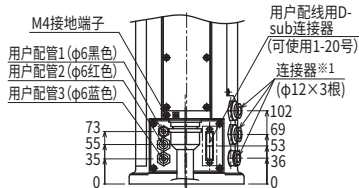
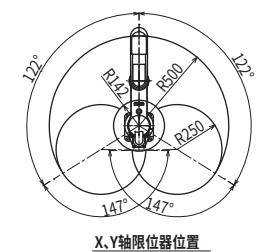
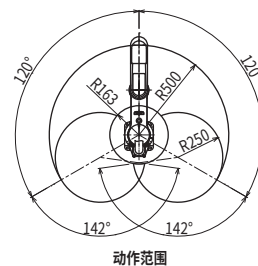
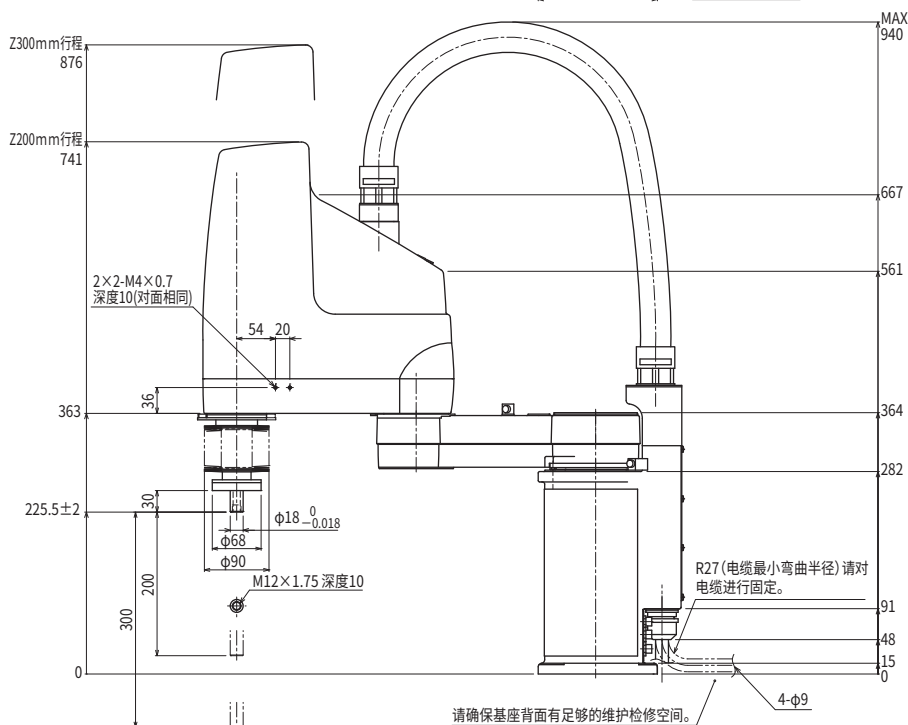
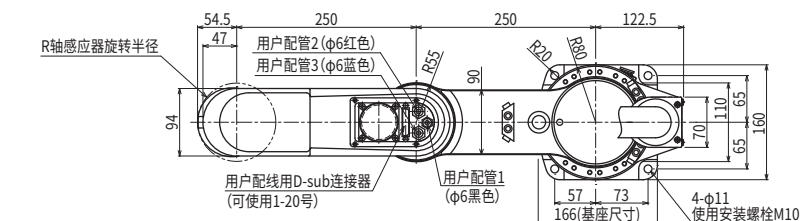
适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK500XC



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器

RCX340 ▶ 638

线性传送模块
CMR200
单轴机器人
GX
线性传送模块
LCM100
永平多关节机器人
YK-X
单轴机器人
Robonity
线性单轴机器人
PHASER
单轴机器人
FLIP-X
小型单轴机器人
TRANSRIO
直线机器人
XY-X
拾放型机器人
YP-X
洁净型机器人
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
单轴
直线
永平多关节

YK510XEC-10

洁净型：中型

高性价比机型



●臂长 510mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK510XEC-10-200

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A~E (OP.A~E)	绝对数据备份 用电池
			空白: 无 F: 有	空白: 无 BS: 有	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m				

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	235 mm	275 mm	200 mm	—
旋转范围	±134°	±147.5°	—	±360°
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	马达 ~ 减速器	直接连接	同步带	同步带
传动方式	减速器 ~ 输出	直接连接	同步带	同步带
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	7.8 m/sec	2 m/sec	2 m/sec	2600°/sec
最大可搬运重量	10kg(普通规格)	9kg(工具法兰安装规格)		
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.42 sec		
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		0.3 kgm ²		
用户接线		0.2 sq × 20 根		
用户配管(外径)		φ6 × 3 根		
动作极限设置		1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)		
机器人电缆长度		标准: 3.5m 选配: 5m、10m		
主体重量		27 kg		
洁净度		ISO CLASS 4(ISO14644-1)		
抽吸量空气		60 Nℓ/min ^{※4}		

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返,粗定位拱形动作时。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. 请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

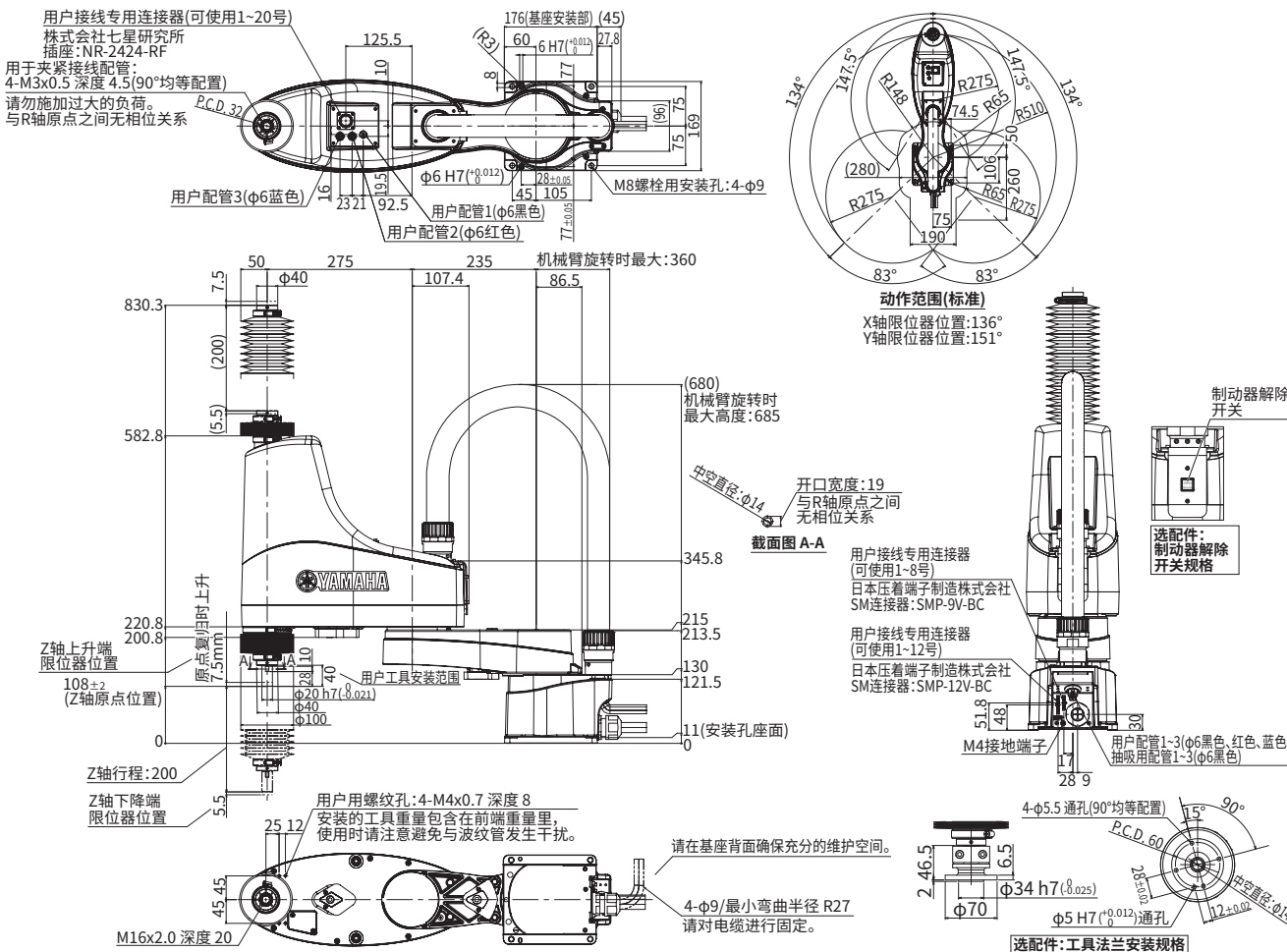
※从Z轴的上部到前端,可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。

※通过追加X、Y轴的限位器,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)详情请参阅产品手册(安装手册)。

※为了高精度设置基准坐标,请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK510XEC-10



YK600XGLC

洁净型：中型

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK600XGLC	-	150	-	S	-	RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-	-	-
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池			
	150:150mm	空白:无 F:有	S:有	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m											

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	350 mm	250 mm	150 mm	—
旋转范围		±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.71 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		0.05 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)		φ4 × 4			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		26 kg			
洁净度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ^{※4}			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ^{※6}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时 (粗定位拱形动作时)。

※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. ESD规格为特别订购规格。详情请咨询本公司营业部。

※5. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

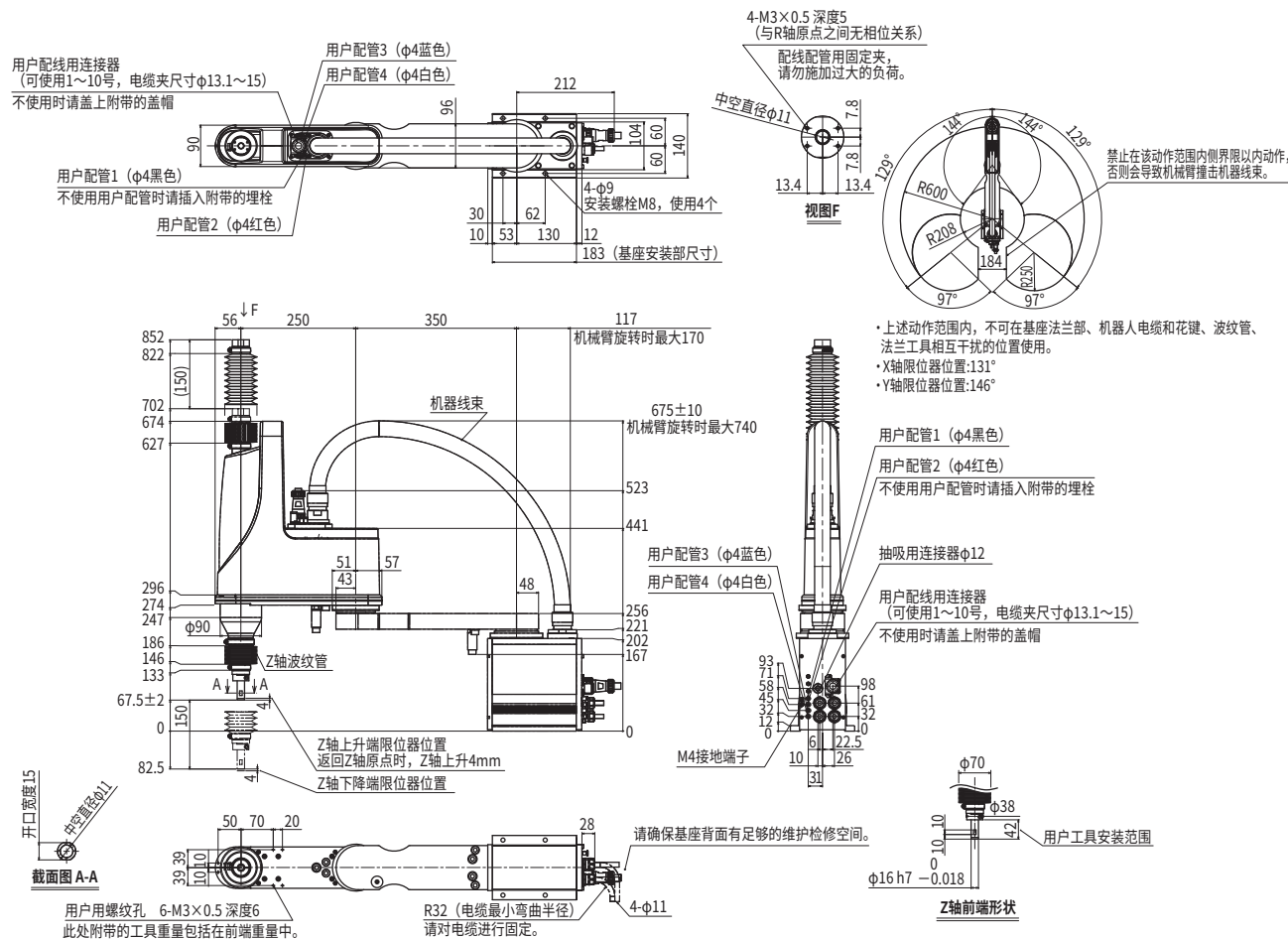
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

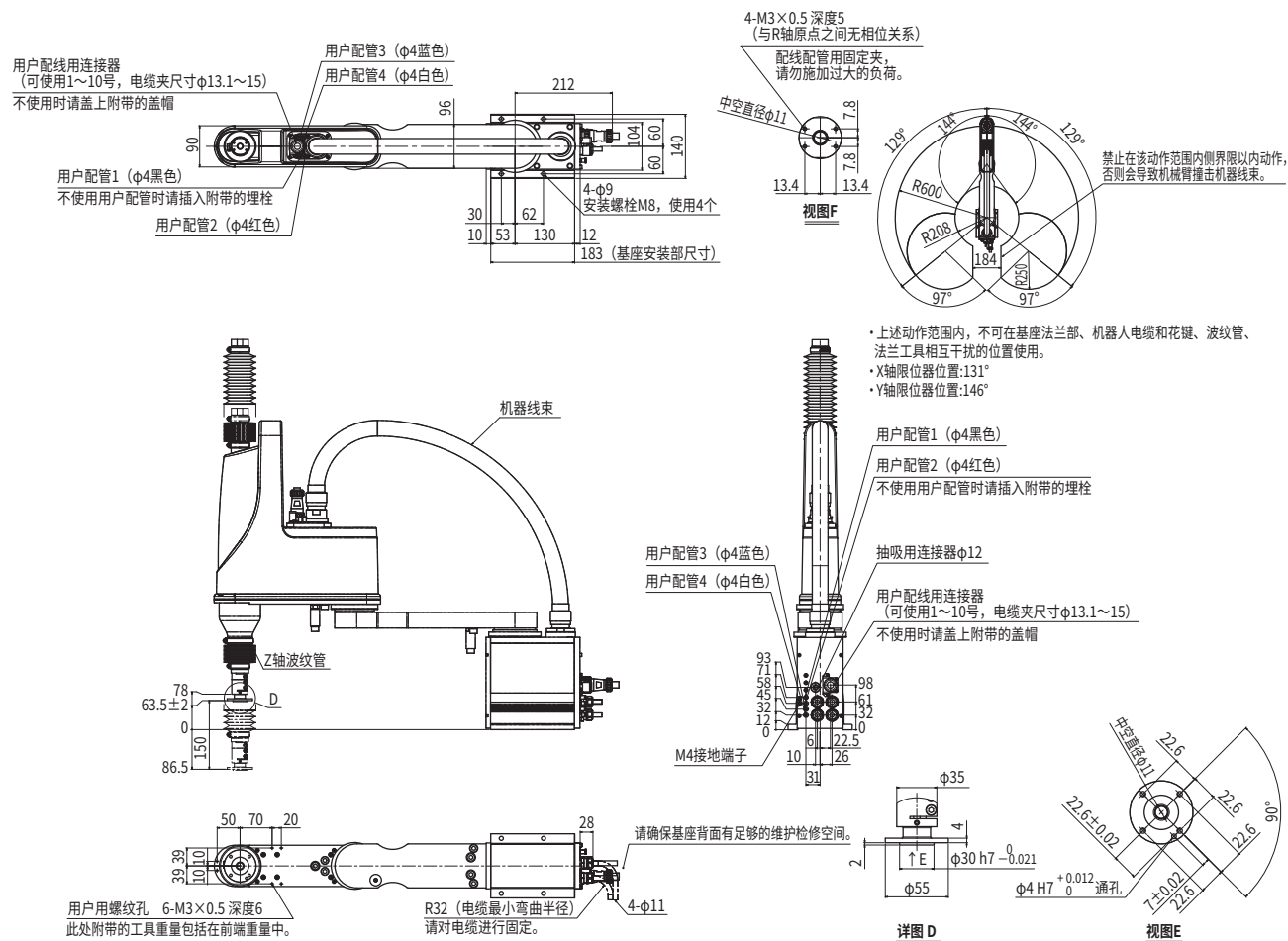
※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK600XGLC



YK600XGLC 法兰工具安装规格



YK600XC

洁净型：中型



●臂长 600mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XC

RCX340-4

机器人主机	Z轴行程 200: 200mm 300: 300mm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池
-------	----------------------------------	--	--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

轴规格	机械臂长度 旋转范围	X轴	Y轴	Z轴	R轴
马达输出 AC		350 W	250 W	200 mm 300 mm	—
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm	±0.01 mm	—	±180 °
最高速度		5.6 m/sec	1.7 m/sec	—	876 °/sec
最大搬运重量		10 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时		0.56 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※2}		0.12 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管 (外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		33 kg			
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ^{※4}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※3. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

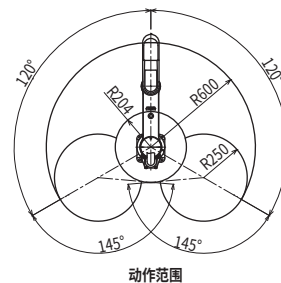
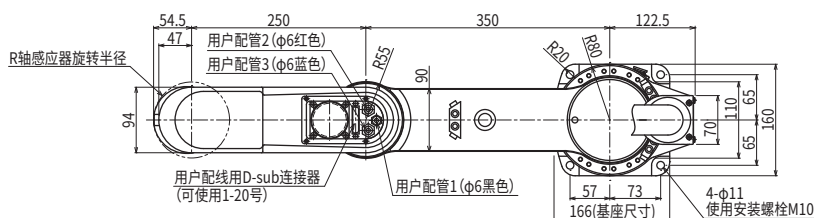
适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

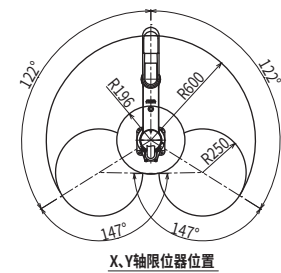
※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK600XC



动作范围



X、Y轴限位器位置

用户配线用D-sub连接器
(可使用1-20号)

连接器 ※1
(φ12×3根)

M4接地端子

用户配管1 (φ6黑色)

用户配管2 (φ6红色)

用户配管3 (φ6蓝色)

102

69

55

35

0

36

0

※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

请确保底座背面有足够的维护检修空间。

适用控制器

RCX340 ▶ 638

YK610XEC-10

洁净型：中型

●高性价比机型



●臂长 610mm

●最大可搬运重量 10kg

■ 订购型号

YK610XEC-10-200

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A~E (OP.A~E)	绝对数据备份用电池
			空白: 无 BS: 有	空白: 无 BS: 有	BL: 3.5m GL: 5m SL: 3.0m				

请指定控制器的各种设定项目。RCX340▶

P.638

请指定控制器的各种设定项目。RCX340▶ P.638

■ 基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		335 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围		±134 °	±147.5 °	—	±360 °
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接			同步带
		减速器 ~ 输出	直接连接			
重复定位精度*1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600 °/sec
最大可搬运重量			10kg(普通规格) 9kg(工具法兰安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时*2			0.44 sec			
R轴容许惯性力矩*3			0.3 kgm ²			
用户接线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3 根			
动作极限设置			1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准: 3.5m 选配: 5m、10m			
主体重量			27 kg			
洁净度			ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气			60 Nℓ/min *4			

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返,粗定位拱形动作时,

※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

■ 适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

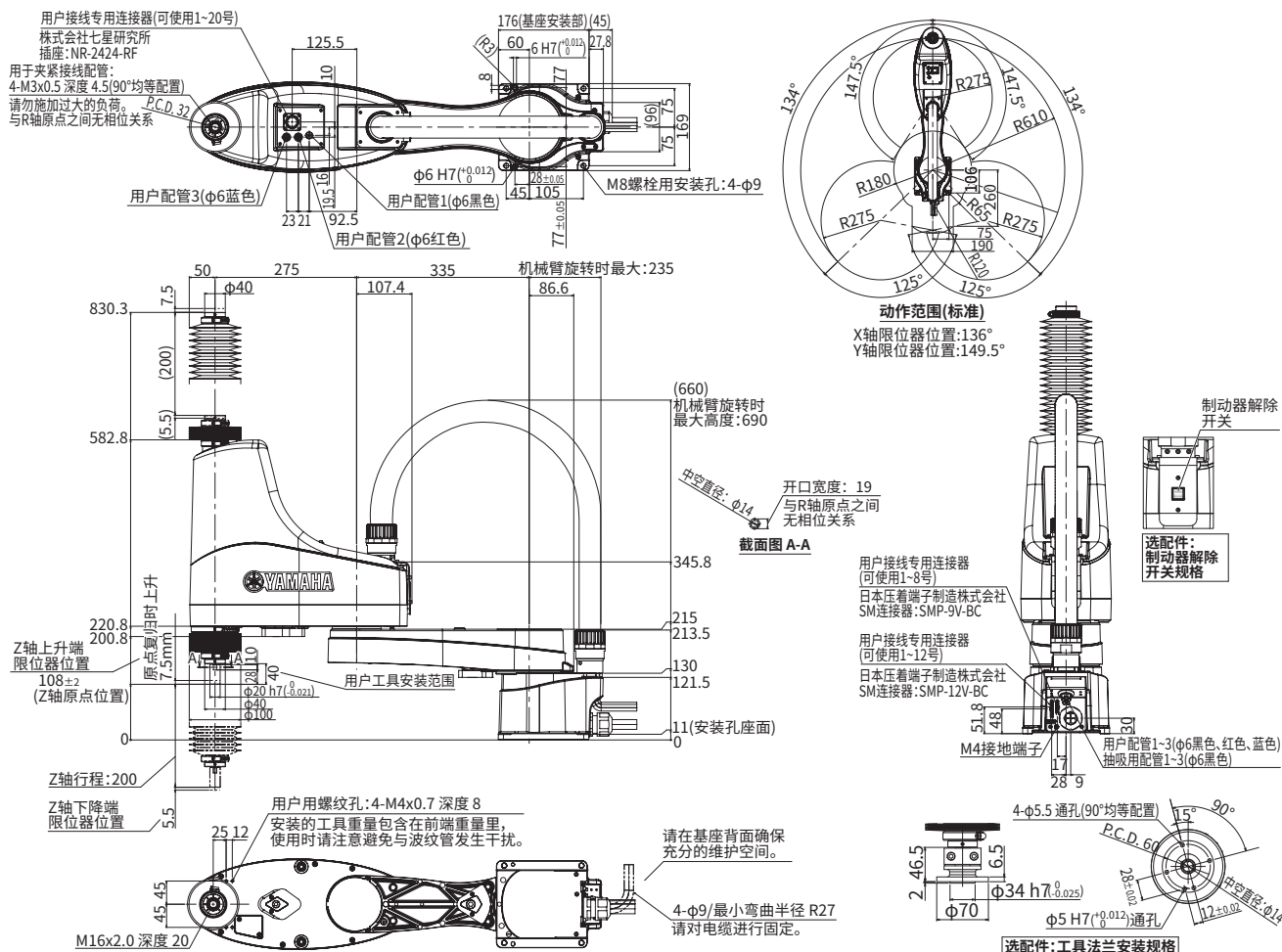
※从Z轴的上部到前端,可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。

※通过追加X、Y轴的限位器,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK610 XEC-10



YK700XC

洁净型：大型

●臂长 700mm

●最大可搬运重量 20kg



订购型号

YK700XC

机器人主机	Z轴行程 200: 200mm 400: 400mm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备份用电池
-------	----------------------------------	--	--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围		350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec	1.7 m/sec	600°/sec	
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时		0.57 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※2}		0.32 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管 (外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		57 kg			
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ^{※4}			

※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。

※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※3. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

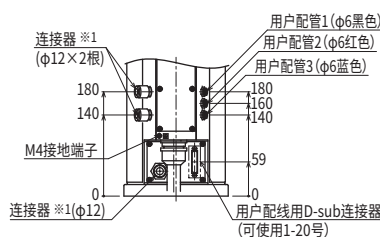
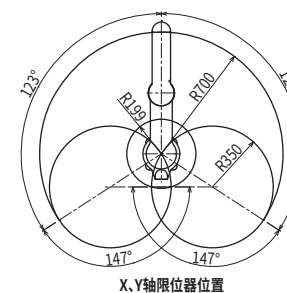
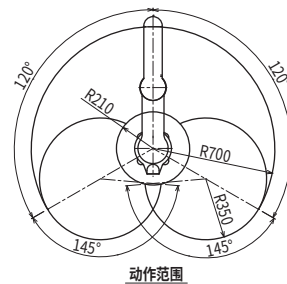
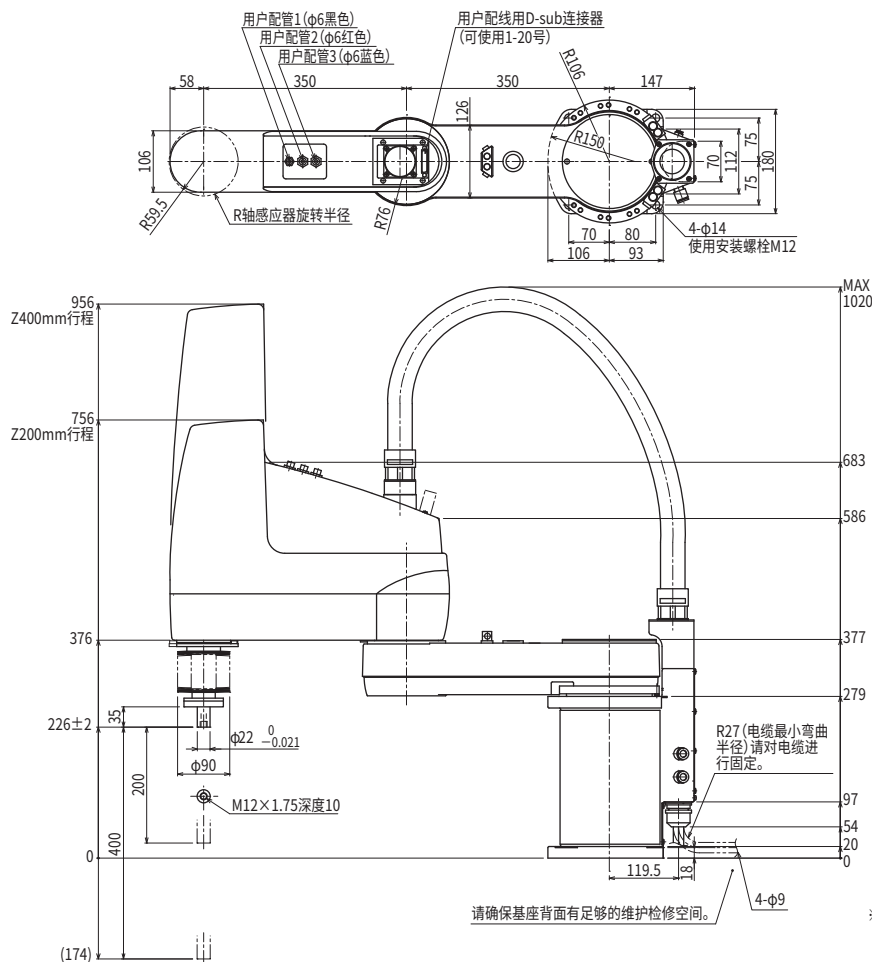
适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	2000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (安装手册)。

产品手册 (安装手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK700XC



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器

RCX340 ▶ 638

YK710XEC-10

洁净型：大型

高性价比机型



●臂长 710mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK710XEC-10-200

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A~E (OP.A~E)	绝对数据备份用电池
			空白：无 F：有	空白：无 BS：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	435 mm	275 mm	200 mm	—
旋转范围	±134°	±147.5°	—	±360°
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	直接连接		同步带	
传动方式	直接连接		同步带	
马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出				
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度	9.5 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬运重量	10kg(普通规格) 9kg(工具法兰安装规格)			
标准周期时间：2kg 可搬运时			0.49 sec	
R轴容许惯性力矩 ^{※2}			0.3 kgm ²	
用户接线			0.2 sq × 20 根	
用户配管(外径)			φ6 × 3 根	
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准：3.5m 选配：5m、10m			
主体重量			28 kg	
洁净度	ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气			60 Nℓ/min ^{※4}	

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。

※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

适用控制器

控制器	电源功率(WA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标跟踪 远程命令 联机指令

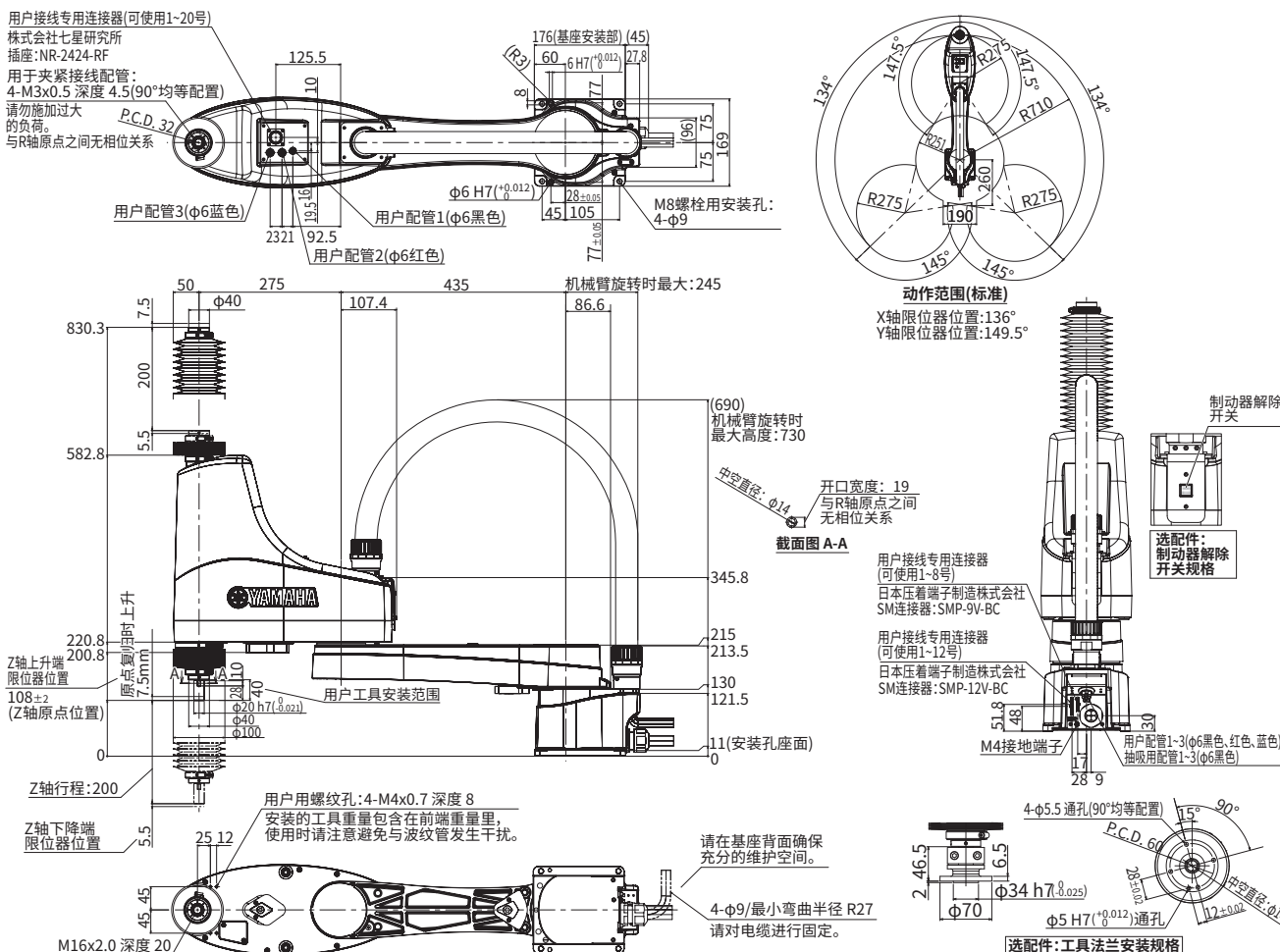
※ 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。

※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK710XEC-10



洁净型：大型

●臂长 800mm

●最大可搬运重量 20kg



■ 订购型号

YK800XC

		RCX340-4							
Z轴行程 200 : 200mm 400 : 400mm	电缆长度 8L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (O.P.A)	选配件B (O.P.B)	选配件C (O.P.C)	选配件D (O.P.D)	选配件E (O.P.E)	绝对数据 备用电池

请指定控制器的各种设定项目。 RCX340 ▶ **P.638**

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	450 mm	350 mm	200 mm	400 mm
	旋转范围	±120 °	±145 °	—	±180 °
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		7.3 m/sec		1.7 m/sec	600 °/sec
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时		0.57 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※2}		0.32 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		58 kg			
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ^{※4}			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

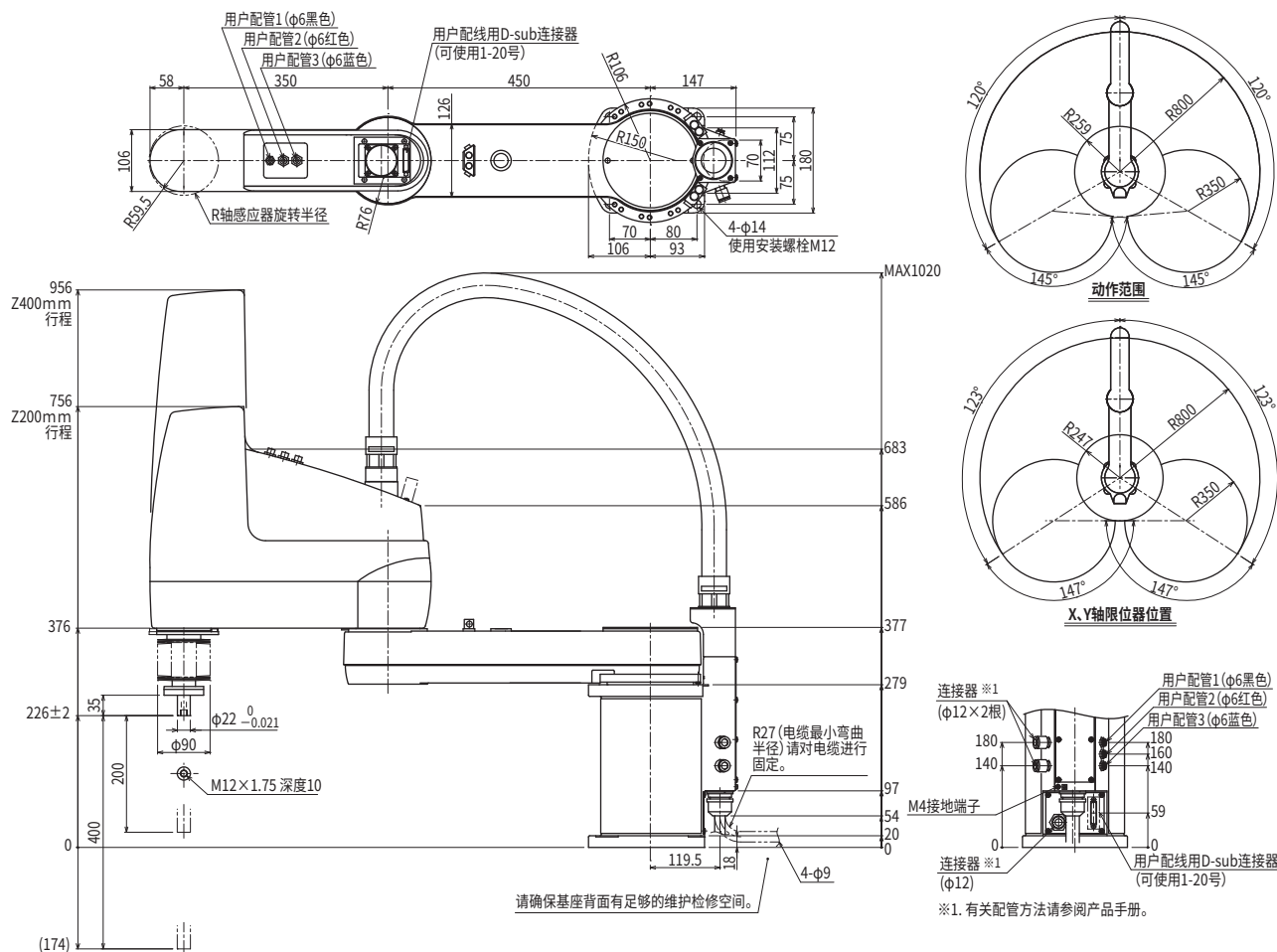
■ 适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	2000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK800XC



适用控制器

RCX340 ► 638

线性传送模块
CMR200

单轴机器人
GX

线性传送模块
LCM100

YK-X

单轴机器人
cobonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSERV

直交机器人
XY-X

洁净型机器。
CLEAN

控制器
CONTROLLER

单轴

水平多关节

YK1000XC

洁净型：大型

●臂长 1000mm

●最大可搬运重量 20kg



☐ 订购型号

YK1000XC

		RCX340-4							
Z轴行程 200 : 200mm 400 : 400mm	电缆长度 3L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据 备用电池
请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶				P.638					

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.638**

■ 基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	550 mm	450 mm	200 mm	400 mm
	旋转范围	±120 °	±145 °	—	±180 °
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		8.0 m/sec		1.7 m/sec	600 ° /sec
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时		0.60 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※2}		0.32 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管 (外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制 2.机械限位器 (X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		59 kg			
洁净度		相当于ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※3}			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ^{※4}			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

■ 适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	2000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK1000XC

